

インストールの確認

宮本 信彦

国立研究開発法人産業技術総合研究所
インダストリアルCPS研究センター



インストールの確認(Windows)

- OpenRTM-aist
 - OpenRTM-aist-2.0.0-RELEASE_x86_64.msi
 - インストール後に再起動する(2回再起動を必要とする環境もある)
- Python
 - python-3.10.4-amd64.exe
- CMake
 - cmake-3.23.2-windows-x86_64.msi
- Visual Studio
 - Visual Studio 2019
 - 2013、2015、2017、2022でも可
- Visual Studio Code(インストール推奨)

インストールの確認(Ubuntu)

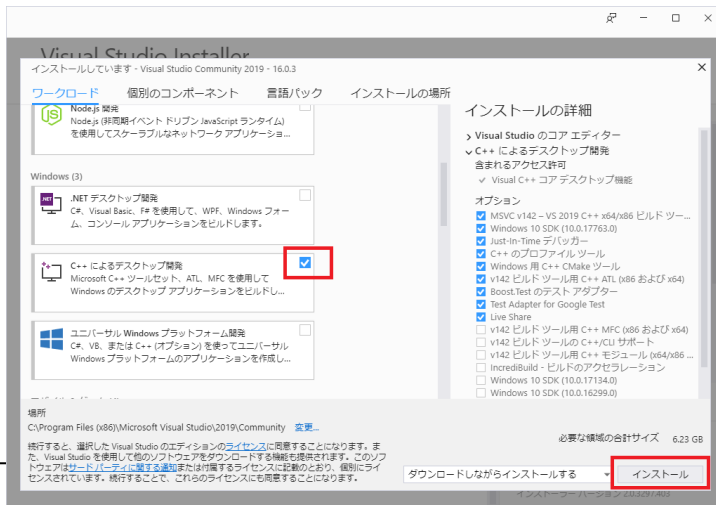
- OpenRTM-aist
 - \$ wget https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/OpenRTM-aist/master/scripts/pkg_install_ubuntu.sh
 - \$ sudo sh pkg_install_ubuntu.sh -l all --yes
- CMake
 - \$ sudo apt-get install cmake cmake-gui
- Doxygen
 - \$ sudo apt-get install doxygen
- Java
 - \$ sudo apt-get install openjdk-8-jdk
- Code::Blocks(任意)
 - \$ sudo apt-get install codeblocks
- RaspberryPiMouseSimulatorComp
 - sudo apt install git premake4 freeglut3-dev
 - \$ wget https://raw.githubusercontent.com/OpenRTM/RTM_Tutorial/master/script/install_raspimouse_simulator.sh
 - sh install_raspimouse_simulator.sh

資料(USBメモリで配布)

- ppt
 - 第2部、第3部、第4部、第5部スライド
- WEBページ(手順を記載したページ)
 - RTコンポーネントの作成入門
 - Windows版、Ubuntu版
 - rtshell入門
 - RTシステム構築実習
 - Choreonoid入門
- Installer(OpenRTM-aist-2.0.0版 Windows用インストーラ)
 - OpenRTM-aistのインストールに問題があった場合に使用してください
- script
 - この講習で使うシミュレータのインストールスクリプト(Ubuntu用)
- EXE
 - RaspberryPiMouseSimulatorComp.exe(シミュレータ)
- sample
 - RobotController(本実習で作成するコンポーネントの見本)

インストールしていない場合

- 以下のインストーラーを起動
 - python-3.10.4-amd64.exe
 - OpenRTM-aist-2.0.0-RC220404_x86_64.msi
 - ※Pythonインストール前に起動はできません
 - cmake-3.23.2-windows-x86_64.msi
 - vs_installer_2019/vs_community__2112361810.1542592799_2019.exe
 - Visual Studioのインストールは時間がかかるため、インストールが完了してなくても実習を開始します。



Visual StudioのインストールでC++によるデスクトップ開発のチェックがONになっていることを確認してインストールボタンを押してください。