

## ポータブル RTM 環境 on USB メモリ

## Portable RT-Middleware environment on a USB flash drive

## 1. ポータブル RTM 環境 on USB メモリ

OpenRTM-aist[1]をインストール不要で体験できるように構築されたパッケージです。NEDO 特別講座[2]において、OpenRTM-aist の普及促進策の一つとして、株式会社 SUGAR SWEET ROBOTICS、一般社団法人東京オープンソースロボティクス協会、国立研究開発法人産業技術総合研究所 原様に依頼して作製されました。

次に示すデモを体験することが可能です。

No.	Demonstration
1	Image Processing (OpenRTM-aist, OpenCV)
2	Playing Movie via Voice (OpenHRI)
3	Create Robot Motions (Choreonoid)
4	Playing Motions via Voice (OpenHRI, Choreonoid)
5	Running New Motions Along with State Transition (SEATSAT)
6	Academic SCARA Robot Control

## 2. 頒布内容のダウンロードサイト

配布 USB メモリに含まれるパッケージは、次のサイトからダウンロードすることが可能です。

[https://github.com/tork-a/openrtm\\_tutorial](https://github.com/tork-a/openrtm_tutorial)

## 3. 本 USB メモリの使用方法

- 1) USB メモリをパソコンに挿入してください。(動作環境：Windows 7, Windows 8.1)
- 2) 「スタートボタン」、「コンピューター」の順に開きます。
- 3) 「リムーバブル ディスク (F:)」を開きます。

注意：USB メモリのドライブ名は「F:」である必要があります。ドライブ名変更手順 ↓

[https://github.com/dmsu-openrtm/rtmcontest2015/blob/master/Document/22\\_Change\\_DriveName.pdf](https://github.com/dmsu-openrtm/rtmcontest2015/blob/master/Document/22_Change_DriveName.pdf)

- 4) 「openrtm\_tutorial」フォルダを開きます。
- 5) 「index.htm」を右クリックし、「プログラムから開く」、「Internet Explorer」の順に選択します。
- 6) 言語選択画面が現れますので、「日本語」、「English」のいずれかを選択します。
- 7) デモ選択画面が現れますので、体験したいデモを選択します。

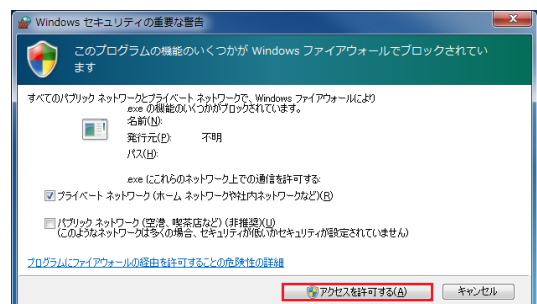
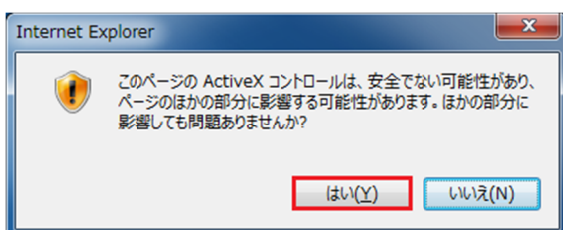
注意：下方に、「この Web ページはスクリプトや ActiveX コントロールを実行しないように制限されています。」と表示されますので、「ブロックされているコンテンツを許可(A)」を選択します。

この Web ページはスクリプトや ActiveX コントロールを実行しないように制限されています。

ブロックされているコンテンツを許可(A)

- 8) チュートリアルに従って、デモを進めてください。

注意：デモ実行中に以下に示す 2 つの警告が出ますが、いずれも承諾してください。



詳細な手順は、以下のサイトから入手することが可能です。

[http://www.openrtm.org/openrtm/ja/project/contest2015\\_04](http://www.openrtm.org/openrtm/ja/project/contest2015_04)

#### 4. 「アカデミック スカラロボットの制御」について

ポータブル RTM 環境のうち、「アカデミック スカラロボットの制御」は埼玉大学で開発しました。ヴイストン株式会社製のアカデミック スカラロボット[3]の制御を CSV ファイルへのコマンド記述により実現します。

この内容に関しましては、2015 年 12 月 14 日から名古屋国際会議場で開催される計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2015[4]において発表予定です。

#### 5. RT ミドルウェアの講習会

RT ミドルウェアの初心者を対象に、講習会が随時開催されています。今後の開催につきましては、OpenRTM-aist ウェブサイトのトップページをご参照ください。

<http://www.openrtm.org/openrtm/ja>

<< 過去の開催日時、場所 >>

2015 年 12 月 2 日 (水), 10:00~16:30 iREX2015 (東京ビックサイト) Now !

2015 年 9 月 19 日 (土), 10:00~15:00 大阪工業大学 大宮キャンパス

2015 年 6 月 29 日 (土), 7 月 1 日 (水), 7 月 24 日 (金), 13:00~17:00 , 名城大学, 早稲田大学, 中央大学 【RT ミドルウェア強化月間】

2015 年 5 月 17 日 (日), 10:00~16:45 ROBOMECH2015 (京都市勧業館 みやこめっせ)

#### 6. OpenRTM の産業用応用の体験講座

産業用ロボットを用いた RT ミドルウェア環境の体験講習会の受講のご希望がありましたご相談ください。場所、日程等に制限がありますが、検討させていただきます (2014 年 12 月に東京都立産業技術センター様のご協力を得て、複数社の企業の皆様にに向けて開催しております)。

#### 7. 問い合わせ先

国立大学法人 埼玉大学大学院 理工学研究科

琴坂 信哉

TEL:048(858)3428, FAX:048(856)2577

E-mail : [kotosaka@mech.saitama-u.ac.jp](mailto:kotosaka@mech.saitama-u.ac.jp)

#### 8. 参考 URL

[1] OpenRTM-aist official website, <http://www.openrtm.org/openrtm/ja>

[2] NEDO 特別講座 (NEDO プロジェクトを核とした人材育成、産学連携等の総合的展開)「国富を担うロボット共通基盤技術の社会普及に関する体系的研究・活動」, 平成 24~25 年度, [http://www.nedo.go.jp/activities/AN\\_00011.html](http://www.nedo.go.jp/activities/AN_00011.html)

[3] Academic SCARA Robot (アカデミック スカラロボット), [https://www.vstone.co.jp/products/scara\\_robot/](https://www.vstone.co.jp/products/scara_robot/)

[4] 計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 SI2015, <http://www.si-sice.org/si2015/>

国立大学法人埼玉大学大学院  
理工学研究科 琴坂信哉