

# EusLisp

EusLisp version 9.29/ irteus version 1.2.5

## リファレンスマニュアル

-ロボットモデリングの拡張-

ETL-TR-95-19 + JSK-TR-10-03

2023 年 3 月 3 日

(irteus 1.2.5)

東京大学大学院

情報理工学系研究科 知能機械情報学専攻

野沢 峻一, 植田 亮平, 岡田 慧

ueda@jsk.t.u-tokyo.ac.jp nozawa@jsk.t.u-tokyo.ac.jp k-okada@jsk.t.u-tokyo.ac.jp

〒 113-8656 東京都文京区本郷 7-3-1 工学部 2 号館 7 階 73B2

(EusLisp 9.29)

通商産業省 工業技術院

電子技術総合研究所 知能システム部

松井 俊浩, 原 功, 中垣 博文 (九州電力)

matsui@etl.go.jp, hara@etl.go.jp, nakagaki@etl.go.jp

〒 305 茨城県つくば市梅園 1-1-4

## 目 次

## 第I部

# EusLisp 基本

## 1 はじめに

EusLisp は、知能ロボットの研究を目的とした言語で、Common Lisp とオブジェクト指向型プログラミングをベースとしている。ロボットの研究では、センサデータの処理、環境認識、障害物回避動作計画、作業計画などが重要なテーマとして取り上げられるが、これらに共通するのは、ロボットと外界の3次元幾何モデルである。EusLisp を開発する動機となったのは、記号処理システムから簡単に使えて拡張性の高いソリッドモデラーの必要性を痛感したからである。既存のソリッドモデラーを調べてわかったことは、その実現にとって最も重要な機能は、数値演算ではなくモデル要素のトポロジーを表現、管理するためのリスト処理能力であった。もちろん、幾何演算も重要ではあるが、ベクトル・行列を操作する関数を組み込めば十分であることがわかった。

こうして、ソリッドモデラーは Lisp の上に実現されるべきであると言う基本方針が得られた。さらに、ソリッドモデラーは、3次元物体モデルを定義し、動きをシミュレートし、物体の相互関係を表現し、グラフィックスを表示する機能を提供するが、先に述べた各種のロボット問題と結合されなければ意味がない。また、ロボットを完成されたシステムとして実現するには、これらのロボット問題を解くモジュールが効果的に統合されなければならない。EusLisp は、この統合の枠組をオブジェクト指向に求めた。オブジェクト指向は、モジュラープログラミングを促進し、継承機能により既存の機能を段階的に拡張することが容易になる。実際、上記のソリッドモデラーは、物体、面、エッジなどの物理的実体の振舞いをクラスに定義し、ロボット問題に依存する機能は、これらをサブクラスに拡張することで効率よく発展させられる。これは、ソフトウェア資源の再利用にもつながる。

こうして EusLisp は、オブジェクト指向と CommonLisp をベースとして3次元幾何モデラーを実現し、複数ロボットの協調動作に必要なタスク間通信機能、マンマシンインタフェースに重要なウィンドウ、グラフィックス、複合的プログラミングに必要な他言語インタフェース等を備え、さまざまなロボット問題への適用を可能にしたプログラミングシステムとして構築された。このほか、メモリ管理にも工夫を凝らし、メモリ容量以外に生じる領域の大きさに関する制約を極力排除し、ガーベージコレクションが効率的に行なわれ、ユーザがメモリ管理に関するパラメータを操作する必要があるように努めた。

このリファレンスマニュアルは、EusLisp の基礎と拡張に分かれ、前者が Common Lisp の機能とオブジェクト指向型プログラミングを、後者が幾何モデル、ロボットモデル、ウィンドウ、画像処理など、よりロボット応用に近い部分を扱っている。アップデート情報は、??節に書かれているとおり、Euslisp のメーリングリストから入手することができる。

### 1.1 EusLisp におけるオブジェクト指向プログラミング

EusLisp は、その他の Lisp を基礎としたオブジェクト指向プログラム言語（例えば CLOS [?]）と異なり、オブジェクト指向を基礎とした Lisp システムである。以前の考え方として、Lisp はオブジェクト指向プログラミングを実現するための言語として使用され、その中でシステムのデータ型がそれ相応のクラスを持っていなかったため、システム定義オブジェクトとユーザー定義オブジェクトとの間に明らかな区別があった。一方、EusLisp 内の数値を除く全てのデータ構造はオブジェクトで表現されている。そして、内部データ型（例えば cons や symbols）とユーザー定義クラスとの間に特別な違いはない。これは、システムの内部データ型さえユーザー定義のクラスによって拡張（継承）できることを意味する。また、ユーザーが内部クラスのサブクラスとして自分独自のクラスを定義したとき、その新しいクラスに対して内部メソッドおよび内部関数を使用することができ、新しいプログラムを記述する量を減らすことができる。例えば、キューや tree やスタックな

どを定義するために、car や cdr と異なった特別な部分を持つように cons クラスを拡張したとする。これらのインスタンスでさえ、cons クラスの内部関数が型の継承を一定時間で認識するため、それらの関数をのロス時間なしで適用できる。したがって、EusLisp はシステムの全ての内部機能（拡張可能なデータ型の形式）をプログラマーに公開している。この画一性もまた、EusLisp の実行のために役に立つ。なぜなら、実行言語の中で defclass や send や instantiate のような僅かな核になる関数を定義した後は、内部データ型の内部構造にアクセスするための大部分の関数を EusLisp 自身で書くことができる。これは、EusLisp の確実性および維持性を改善するものである。

## 1.2 Euslisp の特徴

**オブジェクト指向プログラミング** EusLisp は、単一継承オブジェクト指向プログラミングである。数値を除いた全てのデータ型は、オブジェクトで表現され、その動作はそれらのクラスの中に定義されている。

**Common Lisp** EusLisp は、EusLisp のゴールやオブジェクト指向と一致する限りにおいて、[?] や [?] に書かれている Common Lisp の文法に従う。次の節に互換性について記述する。

**コンパイラ** EusLisp のコンパイラは、インタプリタによる実行よりも 5～30 倍実行速度を上げることができる。コンパイラは、インタプリタと同一の構文を持っている。

**メモリ管理** フィボナッチパディ方法は、メモリ制御・GC・ロバスト制御に有効なため、メモリ管理手法として、使用されている。EusLisp は、比較的に平均的な量のメモリを持つシステムで動作できる。ユーザーは、それぞれのデータ型毎のページアロケーションの最適化を考える必要がない。

**幾何学関数** 数値は、いつも直接データとして表現されるため、数値計算によってゴミは発生しない。任意の大きさのベクトル・行列におけるたくさんの幾何学関数は、内部関数となっている。

**幾何学モデラー** 立体モデルは、CSG の処理を使用して、基本的な形から定義することができる。質量や干渉チェックや接触判別等を備えている。

**グラフィックス** 描画時の陰線処理やレンダリング時の陰面処理を備えている。画像をポストスクリプトデータとして出力できる。

**画像処理** エッジ抽出機能を備えている。

**マニピュレータモデル** 6 自由度を持つロボットマニピュレータを簡単にモデル化できる。

**Xwindow インターフェース** Xlib の関数呼び出しと Xlib のクラスおよび独自の XToolkit クラスの 3 つのレベルの Xwindow インターフェースを備えている。

**他言語インターフェース** C や他の言語で書かれた関数を EusLisp の中から呼び出すことができる。EusLisp と他言語間の両方向呼び出しを備えている。LINPACK のようなライブラリ内の関数は、このインターフェースを通して実行される。X toolkit の Call-back 関数は Lisp へ定義することができる。

**UNIX 依存関数** ほとんどの UNIX のシステム呼び出しおよびライブラリ関数は、Lisp 関数として揃っている。通信処理や非同期入出力も可能である。

**マルチスレッド** グローバルデータを分割してマルチ処理を実現するマルチスレッドプログラミングが Solaris 2 オペレーティングシステムの上で可能となった。マルチスレッドは、非同期プログラミングを容易にし、実時間応答を改善する [?, ?]。もし、マルチプロセッサのマシン上で Euslisp を実行するならば、並列プロセッサの高い計算能力を利用することができる。

### 1.3 Common Lisp との互換性

Common Lisp は、よく本となっていて広く入手できる標準的な Lisp[?, ?] となっている。そのため、EusLisp は Common Lisp の特徴をたくさん採用している。例えば、変数スコープルール・パッケージ・列・一般変数・ブロック・構造体・キーワードパラメータなどであるが、非互換もまだ残っている。実現されていない特徴を次に列挙する。

1. 多値変数: multiple-value-call, multiple-value-prog1, etc.
2. いくつかのデータ型: bignum, character, deftype
3. いくつかの特殊書式: prog1, compiler-let, macrolet

次の特徴は、まだ完全でない。:

4. closure – 動的範囲のみ有効である。
5. declare, proclaim – inline と ignore は認識されない。

### 1.4 開発履歴

- 1986 EusLisp の最初のバージョンが UNIX-System5/Ustation-E20 上で走った。フィボナッチバディのメモリ管理・M68020 のアセンブラコードを生成するコンパイラ・ベクトル/行列関数がテストされた。
- 1987 新しい高速型チェック方法が実現された。他言語インタフェースと SunView インターフェースが組み込まれた。
- 1988 コンパイラは、中間コードとして、C プログラムを生成するよう変更された。コンパイラが中央処理装置と無関係となったため、EusLisp は簡単に Ultrix/VAX8800 や SunOS3.5/Sun3 や/Sun4 の上に移植された。ソケットを使用した IPC 機能が追加された。ソリッドモデラーが実現された。Common Lisp の特徴の大部分が追加された。例えば、キーワードパラメータ、再帰的データオブジェクトを扱うための表示フォーマット、一般列関数、readtables, tagbody, go, flet, や labels special forms, 等。
- 1989 Xlib インターフェースが作られた。C のような数式表現を読み込む%マクロが作られた。マニピュレータのクラスが定義された。
- 1990 XView インターフェースが稲葉氏により作成された。レイトレーサが作成された。ソリッドモデラーが CSG 処理履歴を保持するよう修正された。非同期入出力が追加された。
- 1991 動作拘束プログラムが比留川氏により作成された。DEC station に移植された。Coordinates クラスが 2 次元と 3 次元の両方の座標系を扱えるよう変更された。Body 組立関数が接触オブジェクトを扱えるよう拡張された。接触オブジェクトのための CSG 処理が作られた。パッケージシステムが Common Lisp と互換になった。
- 1992 2 つの平面の結合や交差を求める face+ や face\* が追加された。画像処理機能が追加された。リファレンスマニュアルの第一版が発行され、配布された。
- 1993 Euslisp は、全く変更がなかった。
- 1994 Solaris 2 に移植された。Solaris のマルチスレッド機能を用いて、マルチタスクが実現された。XToolkit が構築された。マルチロボットシミュレータ MARS が國吉氏により作成された。福岡で開催された日本ロボット学会学術講演会において Euslisp のオーガナイズドセッションが開かれた。

1995 リファレンスマニュアルの第二版が発行された。

2010 修正 BSD ライセンスに変更され、バージョンが 9.00 となった。

2011 Darwin OS サポートが追加された。モデルファイルが追加された。

2013 Cygwin 64Bit サポートが追加された、MAXSTACK が 65536 から 8388608 へ、KEYWORDPARAMETERLIMIT が 32 から 128 に拡張された。

2014 文書が UTF-8 になった。バージョンが 9.10 となった。

2015 min/max のエラーチェック、vplus 任意長対応、non-ttyp モードでのメッセージ表示消去。バージョンが 9.11 となった。

2015 ARM サポートが追加された。バージョンが 9.12 となった。class documentation が追加された。バージョンが 9.13 となった。assert 関数の API が変更された。message がオプションになった (defmacro assert (pred &optional message)。バージョンが 9.14 となった。文字比較関数の結果の誤りを修正した、/=関数で複数引数をサポートした、URL エンコード関数 (escape-url) を追加した、interval-time クラスの加減算でマイクロ秒をサポートした。バージョンが 9.15 となった。make-random-state 関数が追加された、lib/l-lib/unittest.l のバグ修正。バージョンが 9.16 となった。

2016 init-unit-test に trace オプションを追加した。#f(nan inf) をロードできるようにした。models/doc の更新修正。バージョンが 9.17 となった。gcc-5 対応を行った。バージョンが 9.18 となった。aarm64(ARM) 対応を行った。バージョンが 9.19 となった。OSX 対応を行った (gluTessCallback, glGenTexturesEXT), GL\_COLOR\_ATTACHMENT 定数の追加、color-image クラスの修正 (BGR から RGB へ修正)。バージョンが 9.20 となった。hashtab の :trim の挙動の誤りを修正した -を含むファイルをコンパイル出来るようにした。cygwin で cygpq.dll がなくてもエラーにならないようにした。バージョンが 9.21 となった。:draw-box, :draw-polyline, :draw-star に:color オプションを追加した。with-output-to-string が nil ではなく、string を返すようにした。error 時に呼び出し関数を表示するようにした。classof でポインタを確認するようにした。apply でシンボルポインタをそのまま funcall に渡すようにした。butlast, append の引数のエラーチェックを加えた。バージョンが 9.22 となった。

2017 ARM64 サポートが追加された。model が更新された。バージョンが 9.23 となった。

2018 trans.l を更新し.h ファイルを同じディレクトリにおくようにした。READLINE におけるセグメンテーション違反を修正した。64bit マシンのために pushsequence の最大数を更新した。READLINE に存在したサイズ制限を撤廃した。' 'を含むファイル名のコンパイルに対応した。:methods メソッドでパターンを受け付けるようにした。ROTANGLE で norm が nan のケースに対応した。vector-angle のオプション引数である法線ベクトルを強制的に正規化するようにした。点が面上にある場合の :distance メソッドの返り値のバグを修正した。(1+) / (1-) の引数が整数でない時のコンパイルに対応した。64bit マシンで abs の振る舞いを修正した。read-binary で最後の)を読むようにした。cfree 関数を利用するようにした。defun 関数でドキュメンテーションを可能にした。18.04 に対応した。バージョンが 9.24 となった。C の defun 関数の API を変更し、doc スtringを含んだ 5 引数となった。バージョンが 9.25 となった。マニュアルのタイポを修正した。テストコードを jskeus リポジトリから移動した。(1+) / (1-) の引数が整数でない時のコンパイルのバグを修正した。コンパイル時の warning を消した。一部の gcc(aarch64/gcc-6) に対応するため全てのアーキテクチャで\_endではなく minmemory を利用するよう変更した。:draw-arrow してから:draw-on すると挙動がおかしい問題を解決した。ドキュメント生成時に euslisp.hlp も生成するようにした。color-image の:halve, :double を実行できるようにした。バージョンが 9.26 となった。

2019 ドキュメントの修正を行った。エラーハンドラで E\_USER の内容を表示するようにした。ratio クラスに:init メソッドを追加した。Mesa 版の GL 定義ファイルに更新した。:word-size=64 を\*features\*に追加し、64bit コードの実行はこれを参照するようにした。バージョンが 9.27 となった。

表 1: \*eusdir\*のディレクトリ

FILES	このドキュメント
README	ライセンス・インストール・サンプル実行のガイド
VERSION	EusLisp のバージョン
bin/	実行ファイル (eus, euscomp と eusx)
c/	C で書かれた EusLisp のカーネル
l/	EusLisp で書かれたカーネル関数
comp/	EusLisp で書かれた EusLisp コンパイラ
clib/	C で書かれたライブラリ関数
doc/	ドキュメント (latex と jlatex のテキストとメモ)
geo/	幾何学関数とグラフィックプログラム
lib/	共有ライブラリ (.so) とスタートアップファイル
llib/	Lisp ライブラリ
llib2/	Lisp ライブラリ 2 (UTYO で開発)
xwindow/	X11 インターフェース
makefile@	makefile.sun[34]os[34],vax 等へのシンボリックリンク
pprolog/	tiny prolog のインタープリタ
xview/	xview tool kit インターフェース
tool/	
vxworks/	リアルタイム OS VxWorks とのインターフェース
robot/	ロボットモデルとロボットシミュレータ (MARS)
vision/	画像処理プログラム
contact/	拘束動作解析 比留川氏作 [?, ?, ?]
demo/	デモプログラム
bench/	ベンチマークテスト用プログラム

2021 ARM の外部関数呼び出しのバグを修正した。オフライン描画を行う glpixmapssurface クラスを追加した。コンパイルした関数名を固定化した。help ファイルを読んだ後のファイルハンドラを閉じた。make-gdome,make-body-from-vertices で:primitive を使って:csg をセットするようにした。i386 のリンクに gcc を利用するようにした。バージョンが 9.28 となった。

2022 ソースコード中に euspointer\_t を導入した。mainthread(ctx) で malloc()/cfree() を行うようにした。バージョンが 9.29 となった

## 1.5 インストール

インストールの手続きは、README に記述されている。インストールされるディレクトリ (" /usr/local/eus/" を仮定する) は、グローバル変数 \*eusdir\* に設定される。この場所は、load やコンパイラが参照する。

\*eusdir\* のサブディレクトリは、表 ?? に書いてあるとおり。これらの中で、c/, l/, comp/, geo/, clib/, lib/ や xwindow/ は、eus や eusx を作成するときの基本ファイルを含んでいる。その他は、付属ライブラリ・デモプログラム・ユーザーからの寄贈品である。

## 1.6 ライセンス

EusLisp は以下の修正 BSD ライセンスの元配布されている。

Copyright (c) 1984-2001, National Institute of Advanced Industrial Science  
All rights reserved.

ソースコード形式かバイナリ形式か、変更するかしないかを問わず、以下の条件を満たす場合に限り、再頒布および使用が許可されます。

ソースコードを再頒布する場合、上記の著作権表示、本条件一覧、および下記免責条項を含めること。

バイナリ形式で再頒布する場合、頒布物に付属のドキュメント等の資料に、上記の著作権表示、本条件一覧、および下記免責条項を含めること。

書面による特別の許可なしに、本ソフトウェアから派生した製品の宣伝または販売促進に、<組織>の名前またはコントリビューターの名前を使用してはならない。

本ソフトウェアは、著作権者およびコントリビューターによって「現状のまま」提供されており、明示黙示を問わず、商業的な使用可能性、および特定の目的に対する適合性に関する暗黙の保証も含め、またそれに限定されない、いかなる保証もありません。著作権者もコントリビューターも、事由のいかんを問わず、損害発生の原因いかんを問わず、かつ責任の根拠が契約であるか厳格責任であるか（過失その他の）不法行為であるかを問わず、仮にそのような損害が発生する可能性を知らされていたとしても、本ソフトウェアの使用によって発生した（代替品または代用サービスの調達、使用の喪失、データの喪失、利益の喪失、業務の中断も含め、またそれに限定されない）直接損害、間接損害、偶発的な損害、特別損害、懲罰的損害、または結果損害について、一切責任を負わないものとします。

なお 8.25 版までは以下のライセンスで配布されていた。

ユーザーは、メーリングリスト (euslisp@etl.go.jp) に登録され、そこに Q & A ・ バグ ・ アップデート情報を流す。この情報は、\*eusdir\*/doc/mails に蓄積されている。

1. EusLisp の著作権は作者（松井俊浩）および電子技術総合研究所に属する。ユーザーは、作者より使用許可を得る必要がある。
2. 軍事目的以外であればどんな目的のために EusLisp を使用してもよい。
3. EusLisp は ftp 経由で電子技術総合研究所から自由に得ることができる。
4. EusLisp はこの条項を守る限りにおいてコピーまたは販売しても構わない。ただし、販売する際、販売者はオリジナルの EusLisp が無料であることを消費者に通知しなければならない。
5. ライセンス取得者が EusLisp を使用して研究・学習した結果を公表する際、EusLisp の使用を特定参考文献として引用しなければならない。
6. ライセンス取得者は、EusLisp のソースコードを追加・変更してもよい。プログラム結果は、コードの 50% 以上が変更されない限り EusLisp であり、変更していない部分については、これらの条項を守る必要がある。
7. EusLisp で開発されたプログラムの著作権は、開発者に属する。しかしながら、EusLisp 本体の著作権に付け加えることはできない。
8. 作者および電総研は使用に際して、どんな保証もしない。

## 1.7 デモプログラム

デモプログラムは、サブディレクトリ demo の中にある。\*eusdir\*へ cd した後、eusx 上で実行できる。

ロボットアニメーション eusx より demo/animdemo.1 をロードする。約 20 分の計算の後、ETA3 マニピュレータの滑らかなアニメーションが表示される。(図??)

レイトレーシング もし、8ビットの疑似カラーディスプレイを持っているなら、demo/renderdemo.1 をロードしてレイトレーシング画像を楽しむことができる。geo/render.1 が先にコンパイルされていることが必要。

エッジ抽出 demo/edgedemo.1 をロードすると、サンプル単色画像が表示される。微分オペレータとしきい値を選ぶためのパラメータを入力する。エッジが数秒のうちに探され、元の画像に上書きされる。



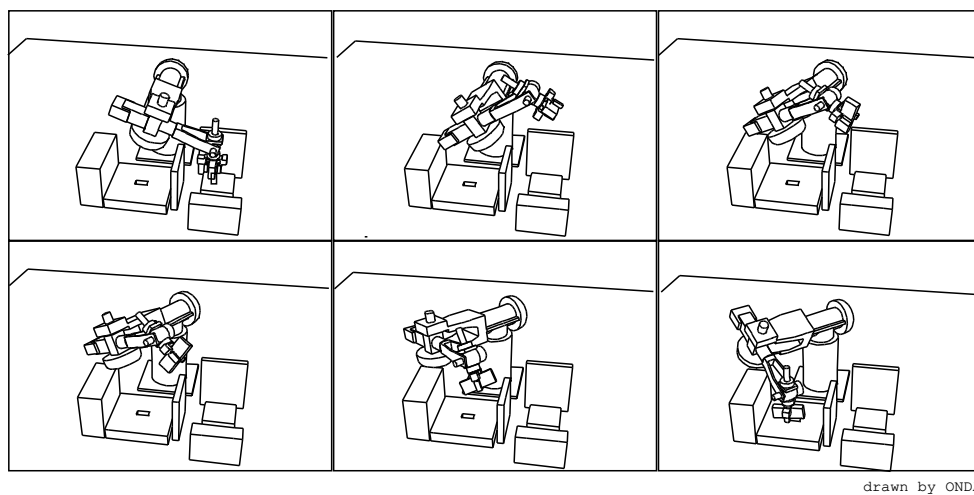


図 1: 衝突回避経路計画のアニメーション

## 2 データ型

他の Lisp と同様に、型の決まったデータオブジェクトは変数ではない。どの変数もその値として、どんなオブジェクトも持つことができる。変数にオブジェクトの型を宣言することが可能であるが、一般的にコンパイラで高速なコードを生成するための情報としてのみ使用される。数値は、ポインタの中で直接値として表現され、そのほかは、ポインタにより参照されるオブジェクトにより表現される。Sun4 で実行する場合、ポインタおよび数値は図??で描かれているように long word で表現される。ポインタの LSB の 2 ビットは、ポインタ・integer・float を識別するための tag ビットとして使用されている。ポインタは tag ビットが全てゼロであり、オブジェクトのアドレスとして 32 ビット全て使用できるので、EusLisp は 4GB 以上のアドレス空間を利用することができる。

### 2.1 数値

数値には、integer と float (浮動小数点) の 2 種類があり、両方とも 29 ビットの値と 1 ビットの符号で表現される。したがって、integer は  $-536,870,912$  から  $536,870,911$  までの範囲となる。float は、正および負で  $4.8E-38$  から  $3.8E38$  までの範囲を表現でき、その有効数字は、十進数で約 6 桁すなわち浮動小数点誤差は  $1/1,000,000$  程度である。

数値は、いつもオブジェクトでなくポインタで表現される。これは、EusLisp のオブジェクト指向の唯一の例外事項である。しかしながら、数値は決してヒープメモリを無駄にすることがないため、数値を扱うアプリケーションでは、ガーベジコレクションの原因とならず有効に動作する。有理数や複素数など、別の数字の型は EusLisp のオブジェクトとして記述される。

EusLisp は、文字型を持たないため、文字列は integer で表現される。文字コード表と無関係なプログラムを書くためには、`#\` 読みだしマクロが役に立つ。しかし、文字が読まれるとき、数値表現に変換されるため、プリンタは`#\`の表記法に対してどのように再変換すればよいのか解らない。

数値は、図??の long word の中に 2 つの tag ビットを持っている。それで、数値計算に使用するときは、シフトまたはマスクすることによりこのビットを消す必要がある。integer は数値シフトにより MSB の 2 ビットを無視し、float はマスクにより LSB の 2 ビットを無視する。VAX のようなアーキテクチャのために Byte swap も必要である。なぜなら、意味を持つ最小の大きさの Byte として右端の 1Byte が使用できないためである。

### 2.2 オブジェクト

数値でない全てのデータは、ヒープにおかれるオブジェクトで表現される。それぞれのオブジェクトのメモリセルは、オブジェクトヘッダーとオブジェクト変数のための固定数のスロットを持っている。ベクトルは、任意の要素から構成されるため、size スロットをヘッダーのすぐ後に持っている。図??はオブジェクトとベクトルおよびオブジェクトのヘッダーを描いたものである。ここに示す *slot* と *element* のワードだけがユーザーからアクセスすることができる。

ヘッダーは、6 つの部分で構成されている。MSB の 2 ビット *m* と *b* は、フィボナッチバディメモリ管理手法の中で、隣接セルの終端を示すために使用される。

*mark* 部分には、3 つのマークビットがあり、それぞれガーベジコレクタ用のアクセス可能セルの認識、プリンタ用の環状オブジェクトの認識 (`#n=`や`#n#`表記法でプリントアウトさせた時) `copy-object` 用の分割オブジェクトのコピーとして使用される。*elmt* 部分は、ベクトル要素として使用可能な 7 つのデータ型 (`pointer`, `bit`, `character`, `byte`, `integer`, `float`, `foreign-string`) のうち 1 つを識別するために使用される。しかしながら、*elmt* はクラスの中で利用可能なため、クラスの構造と無関係なメモリ管理ができ、要素の高速なアクセスができる。*bid* 部分は、メモリセルの物理的大きさを表現する。31 の違った大きさ (16MB 以上) のメモリセルをこの 5 ビットで表現する。下位の short word (16 ビット) は、クラス ID (*cid*) として使用される。

これは、システムのクラステーブルを経由してオブジェクトのクラスを引き出すために使用される。このクラス ID は、伝統的な Lisp の型 tag とみなすことができる。cid は下位 8 ビットのみが使用され、上位 8 ビットは無視される。したがって、クラスの最大数は 256 が限界であるけれども、システムのクラステーブルにもっとメモリを配置するように EusLisp を再構築することによって 65536 まで限界を引き上げることができる。

## 2.3 クラス継承

オブジェクトのデータ構造はクラスによって定義され、そして、それらの動作はクラス内のメソッドに定義されている。EusLisp において、数ダースのクラスが図??に書かれているように木構造化された継承のなかにすでに定義されている。class-hierarchy 関数を用いれば、実際の継承構造を見ることができる。左端のクラス object は、EusLisp 内の全てのクラスの根幹となるスーパークラスである。ユーザーが定義したクラスは、これらの内部クラスのどれでも継承することができる。

クラスは、defclass マクロか defstruct マクロで定義される。

```
(defclass class-name &key :super      class
                        :slots      ()
                        :metaclass  metaclass
                        :element-type t
                        :size -1
)

(defstruct struct-name slots...)

(defstruct (struct-name [struct-options ...])
  (slot-name1 [slot-option...])
  (slot-name2 [slot-option...])
  ...)
```

メソッドは、defmethod により定義される。defmethod は、特定のクラスについて何度でも存在することができる。

```
(defmethod class-name
  (:method-name1 (parameter...) . body1)
  (:method-name2 (parameter...) . body2)
  ...)
```

内部クラスにおける field 定義は、大部分が\*eusdir\*/c/eus.h のヘッダーファイルの中にある。

クラスは、(describe) 関数によりクラス内の全てのスロット、名前、スーパークラス、スロット名、スロット型、メソッドリスト、などを表示することができる。内部クラスの定義は次の通りである。クラス object はスーパークラスを持たないため、このスーパークラスは NIL である。

```
(defclass object :super NIL :slots ())

(defclass cons :super object :slots (car cdr))

(defclass propertied-object :super object
  :slots (plist)) ;property list
```

```

(defclass symbol :super propertied-object
  :slots (value          ;specially bound value
          vtype          ;const(0),var(1),special(2)
          function       ;global func def
          pname          ;print name string
          homepkg))      ;home package

(defclass foreign-pod :super symbol
  :slots (podcode        ;entry code
          paramtypes     ;type of arguments
          resulttype))

(defclass package :super propertied-object
  :slots (names          ;list of package name and nicknames
          uses           ;spread use-package list
          symvector      ;hashed obvector
          symcount       ;number of interned symbols
          intsymvector   ;hashed obvector of internal symbols
          intsymcount    ;number of interned internal symbols
          shadows        ;shadowed symbols
          used-by))      ;packages using this package

(defclass stream :super propertied-object
  :slots (direction      ;:input or :output, nil if closed
          buffer         ;buffer string
          count          ;current character index
          tail))         ;last character index

(defclass file-stream :super stream
  :slots (fd             ;file descriptor (integer)
          fname))        ;file name str; qid for msgq

(defclass broadcast-stream :super stream
  :slots (destinations)) ;streams to which output is e livered

(defclass io-stream :super propertied-object
  :slots (instream outstream))

(defclass socket-stream :super io-stream
  :slots (address))      ; socket address

(defclass read-table :super propertied-object
  :slots (syntax         ; byte vector representing character types

```

```

; 0:illegal, 1:white, 2:comment, 3:macro
; 4:constituent, 5:single_escape
; 6:multi_escape, 7:term_macro, 8:nonterm_macro
macro ;character macro expansion function
dispatch-macro))

```

```
(defclass array :super propertied-object
```

```

  :slots (entity ;simple vector storing array entity
          rank ;number of dimensions: 0-7
          fillpointer ;pointer to push next element
          offset ;offset for displaced array
          dim0,dim1,dim2,dim3,dim4,dim5,dim6)) ;dimensions

```

```
(defclass metaclass :super propertied-object
```

```

  :slots (name ;class name symbol
          super ;super class
          cix ;class id
          vars ;var name vector including inherited vars
          types ;type vector of object variables
          forwards ;components to which messages are forwarded
          methods)) ;method list

```

```
(defclass vectorclass :super metaclass
```

```

  :slots (element-type ;vector element type 0-7
          size)) ;vector size; 0 if unspecified

```

```
(defclass cstructclass :super vectorclass
```

```

  :slots (slotlist)) ;cstruct slot descriptors

```

```
(defclass vector :super object :slots (size))
```

```
(defclass float-vector :super vector :element-type :float)
```

```
(defclass string :super vector :element-type :char)
```

```
(defclass hash-table :super propertied-object
```

```

  :slots (lisp::key ;hashed key vector
          value ; value vector
          size ; the size of the hash table
          count ; number of elements entered in the table
          lisp::hash-function
          lisp::test-function
          lisp::rehash-size
          lisp::empty lisp::deleted ))

```

```

(defclass queue :super cons)

(defclass pathname :super propertied-object
  :slots (lisp::host device          ; not used
          directory                  ; list of directories
          name                       ; file name before the last "."
          type                       ; type field after the last "."
          lisp::version))           ; not used

(defclass label-reference          ;for reading #n=, #n# objects
  :super object
  :slots (label value unsolved next))

(defclass compiled-code :super object
  :slots (codevector
          quotevector
          type          ;0=func, 1=macro, 2=special
          entry))      ;entry offset

(defclass closure :super compiled-code
  :slots (env1 env2));environment

(defclass foreign-code :super compiled-code
  :slots (paramtypes      ;list of parameter types
          resulttype))    ;function result type

(defclass load-module :super compiled-code
  :slots (symbol-table    ;hashtable of symbols defined
          object-file     ;name of the object file loaded, needed for unloadin
          handle))        ;file handle returned by ''dlopen''

```

## 2.4 型指定

Euslisp は、`deftype` 特殊書式を持っていないけれども、型名は宣言や結果あるいは中身の型の指定を要求する関数の中で使用される。例えば、`coerce`, `map`, `concatenate`, `make-array` など。一般に、クラス名は `(concatenate cons "ab" "cd") = (97 98 99 100)` のように型指定として使用することができる。このとき、Common Lisp では `cons` の代わりに `(quote list)` を使用する。

Euslisp は、数表現するクラスを持っていないので、数の型はキーワードによって与える必要がある。`:integer`, `integer`, `:int`, `fixnum`, あるいは `fixnum` が整数型を表現するために使用され、`:float` あるいは `float` が実数型を表現するために使用される。`make-array` の *element-type* 引数においては、文字列を作るために `:character`, `character`, `:byte` や `byte` を認識する。`defcstruct`, `sys:peek` や `sys:poke` のような低レベルの関数も、バイト毎にアクセスするために `:character`, `character`, `:byte` あるいは `byte` を認識し、`short word` 毎にアクセスするために `:short` あるいは `short` を認識する。どの場合においても、キーワードは `pname` と同じ名前を持つ `lisp` パッケージの `symbol` を選ぶべきである。

### 3 書式と評価

#### 3.1 アトム (atom)

`cons` 以外のデータオブジェクトは、たとえ複雑な構造をしていたとしても、すべて `atom` である。空リストとして `()` でしばしば書かれる `NIL` も `atom` である。すべての `atom` は、`symbol` を除いていつもそれ自身評価されている。しかしながら、他の Common Lisp の実行のなかでは、`atom` の評価に引用符を要求されることがある。

#### 3.2 スコープ

すべての `symbol` は、値と結び付いている。`symbol` は、主にくられた文脈から決定される値によって評価される。ここに 2 種類の変数バインドがある。それは、ローカルまたは静的バインドとスペシャルまたは動的バインドである。ローカルにバインドされた変数は `lambda` 書式または `let` や `let*` の特殊書式において `special` と宣言されない限り外から見ることはできない。ローカルバインドは入れ子が可能で、外側のローカルバインドやスペシャルバインドを隠して、最も内側のレベルで定義されている 1 つのバインドのみ見ることができる。スペシャル変数は 2 つの方法で使用される。1 つは、グローバル変数として、もう 1 つは動的に覗けるローカル変数として用いる。このローカル変数は、バインドの効果の中にある限りローカルスコープの外にいてさえ見ることができる。後者の場合、スペシャル変数は `special` で宣言される必要がある。その宣言は、コンパイラだけでなくインタプリタでも認識される。Common Lisp によると、スペシャル変数は不明瞭なスコープと動的な広さを持っていると言われている。

あるスコープのなかで、ローカル変数が存在するとしても、同じ変数名を内部スコープの中で `special` として再宣言することができる。`symbol-value` 関数は、ローカルスコープに構わず `special` 値を引き出すために使用することができる。`set` 関数は、スペシャル変数としてのみ働く。すなわち、`special` として宣言していない限り、`lambda` や `let` 変数の値を変更するために使用することはできない。

```
(let ((x 1))
  (declare (special x))
  (let* ((x (+ x x)) (y x))
    (let* ((y (+ y y)) (z (+ x x)))
      (declare (special x))
      (format t "x=~S y=~s z=~s~%" x y z) ) ) )
--> x=1 y=4 z=2
```

`symbol` は、`defconstant` マクロにより定数として宣言することができる。一旦宣言すると、その後値を変更しようとするときエラーが発生する。そのうえ、そのような定数 `symbol` は、ローカル変数としてさえ変数名として使用されることを禁じられる。`NIL` や `T` は、そのような定数の例である。`keyword` パッケージの `symbol` は、いつも作成されるときに定数として宣言される。対照的に、`defvar` や `defparameter` マクロは、スペシャル変数として `symbol` を宣言する。`defvar` は、`symbol` がバインドされていない時のみ値の初期化を行い、値が既に割り当てられているときは何もしない。それに対して、`defparameter` はいつも値をリセットする。

`symbol` が参照され、`symbol` のためのローカルバインドがなかったとき、その `special` 値は、引き出される。しかしながら、その `special` 値にまだ値が割り当ててなかったならば、`unbound variable` エラーが発生する。

#### 3.3 一般化変数

一般的に、どんな値および属性もオブジェクトのスロット（またはスタック）で表現される。スロットの値を引き出すかまたは変えるときは、2 つの基本的な命令、`access` と `update` で行わなければならない。オブ

ジェットの全てのスロットに対して2つの異なった基本命令を定義する代りに EusLisp では、Common Lisp のように、一般化変数コンセプトに基づいた画一的な更新命令を備えている。このコンセプトのなかで、共通書式は、値のアクセス書式あるいはスロットの位置指定として認識される。したがって、それぞれのスロットに対してアクセスする書式を覚えてさえおけば、更新はそのアクセス書式と `setf` マクロを組み合わせることにより実現できる。例えば、`car` 値をリストの外に取り出すのと同じ様に `(setf (car '(a b)) 'c)` として `setf` を使用したとき、`(car x)` は `x` の `car` スロットのなかの値を置き換えることに使用することができる。

この方法は、ユーザーが定義したオブジェクト全てに対して適用できる。クラスや構造体が定義されるとき、それぞれのスロットに対する `access` や `update` 書式は、自動的に定義される。それらの書式は、それぞれマクロとして定義されている。その名前は、クラス名とスロット名の連結となる。例えば、`cons` の `car` は `(cons-car '(a b c))` で処理することができる。

```
(defclass person :super object :slots (name age))
(defclass programmer :super person :slots (language machine))
(setq x (instantiate programmer))
(setf (programmer-name x) "MATSUI"
      (person-age x) 30)
(incf (programmer-age x))
(programmer-age x) --> 31
(setf (programmer-language x) 'EUSLISP
      (programmer-machine x) 'SUN4)
```

行列要素も同じ手法でアクセスすることができる。

```
(setq a (make-array '(3 3) :element-type :float))
(setf (aref a 0 0) 1.0 (aref a 1 1) 1.0 (aref a 2 2) 1.0)
a --> #2f((1.0 0.0 0.0) (0.0 1.0 0.0) (0.0 0.0 1.0))

(setq b (instantiate bit-vector 10)) --> #*0000000000
(setf (bit b 5) 1)
b --> #*0000010000
```

特定のオブジェクトに特別な `setf` メソッドを定義するために `defsetf` マクロを用意している。

```
(defsetf symbol-value set)
(defsetf get (sym prop) (val) '(putprop ,sym ,val ,prop))
```

### 3.4 特殊書式

全ての特殊書式は、表??にリストされている。`macrolet`, `compiler-let`, や `progv` は、該当しない。特殊書式は、文脈の評価および制御フローの管理のための基本的な言語構造である。インタプリタとコンパイラは、これらの構造をそれぞれ正しく処理するために特殊な知識を持っている。それに対して、アプリケーションメソッドは全ての関数に対し画一的である。ユーザーは、独自の特殊書式定義を追加することはできない。

### 3.5 マクロ

マクロは、言語構造を拡張するために役立つメソッドである。マクロが呼び出されたとき、引数は評価されずにマクロの本体（マクロ拡張関数）へ受け渡される。それから、マクロ拡張関数は、引数を拡張し、新しい



表 2: EusLisp の特殊書式

and	flet	quote
block	function	return-from
catch	go	setq
cond	if	tagbody
declare	labels	the
defmacro	let	throw
defmethod	let*	unwind-protect
defun	progn	while
eval-when	or	

書式を返す。結果となった書式は、マクロの外側で再び評価される。引数のリストにマクロまたは特殊書式を用いるとエラーになる。macroexpand 関数は、マクロ展開のために使用することができる。

インタプリタのときマクロはゆっくりと実行されるが、コンパイルすることにより実行速度の向上を図ることができる。なぜなら、マクロ展開はコンパイル時に一度だけ行われ、実行時にそのオーバーヘッドは残らない。しかし、マクロ関数の中における eval あるいは apply の呼出は、インタプリタの実行とコンパイル後の実行との間に違う結果をもたらす。

### 3.6 関数

関数は、単にリストの最初の要素が lambda であるような lambda 書式によって表現される。もし lambda 書式が defun を使って symbol を定義するとき、グローバル関数名として参照することができる。lambda 書式は、次の文法で与えられる。

```
(lambda ({var}*
  [&optional {var | (var [initform])}]*)
  [&rest form]
  [&key {var | (var [initform]) | ((:keyword var) [initform])}]*
  [&allow-other-keys]
  [&aux {var | (var [initform])}]*)
  {declaration}*
  {form}*)
```

ここに EXPR, LEXPR, FEXPR などのような型の関数はない。関数への引数は、いつもその関数を実行する前に評価される。受ける引数の数は、lambda-list によって決定される。lambda-list は、lambda 書式のためにパラメータの列を記す。

&optional, &rest, &key や &aux はそれぞれ、lambda-list のなかに特殊な意味を持っていて、これらの symbol は、変数名として使用することはできない。&optional や &key パラメータの supplied-p 変数は、サポートされていない。

lambda 書式は、普通のリストデータと区別できないため、function 特殊書式を用いて、インタプリタやコンパイラに関数として認識するように知らせなければならない。<sup>1</sup>function は、関数の上に環境を固定するた

<sup>1</sup>CLtL-2 のなかで、引用式 lambda 書式は、もはや関数でない。そのような書式の適用はエラーとなる。

めに重要である。そのため、すべてのローカル変数はその関数が違ったローカルスコープの他の関数を通してきたとしてさえ、アクセスすることができる。次のプログラムは、`let` の `sum` が `lambda` 書式の中に見えるため、インタプリタとコンパイル後のどちらも何もしない。

```
(let ((x '(1 2 3)) (sum 0))
  (mapc '(lambda (x) (setq sum (+ sum x))) x))
```

予想した結果が得られるためには、次のように書くべきである。

```
(let ((x '(1 2 3)) (sum 0))
  (mapc #'(lambda (x) (setq sum (+ sum x))) x ))
```

`#'` は、`function` の略語である。すなわち、`#'(lambda (x) x)` は `(function (lambda (x) x))` と同等である。ここは、`funarg` 問題と呼ばれる別の例を示す。

```
(defun mapvector (f v)
  (do ((i 0 (1+ i)))
      ((>= i (length v)))
    (funcall f (aref v i))))
(defun vector-sum (v)
  (let ((i 0))
    (mapvector #'(lambda (x) (setq i (+ i x))) v)
    i))
(vector-sum #(1 2 3 4)) --> 10
```

EusLisp の `closure` は、不定な大きさを持つことができない。すなわち、`closure` はその外側の大きさで可能な大きさまで持つことができる。これは `closure` が `'generators'` のプログラミングのために使用されないことを意味する。次のプログラムは何もしない。

```
(proclaim '(special gen))
(let ((index 0))
  (setq gen #'(lambda () (setq index (1+ index)))))
(funcall gen)
```

しかしながら、その同じ目的がオブジェクト指向プログラミングで実現できる。なぜなら、オブジェクトはそれ自身の固定変数を持つことができるためである。

```
(defclass generator object (index))
(defmethod generator
  (:next () (setq index (1+ index)))
  (:init (&optional (start 0)) (setq index start) self))
(defvar gen (instance generator :init 0))
(send gen :next)
```

## 4 制御構造

### 4.1 条件文

`and`, `or` および `cond` は、Common Lisp においてマクロとして知られているが、EusLisp ではインタプリタ時の効率を改善するために特殊書式として実行される。

**and** *test* *rest forms* [特殊]

*form* は、NIL が現れるまで左から右に評価される。もし、全ての書式が non-NIL として評価されるならば、最後の値が返される。

**or** *test* *rest forms* [特殊]

*form* は、non-NIL 値が現れるまで左から右に評価される。そして、その値が返される。もし、全ての書式が NIL として評価されるならば、NIL を返す。

**if** *test* *then* *optional else* [特殊]

*if* は、1つの *then* と *else* 書式のみを持つことができる。そこに多重書式を書きたいときは、`progn` を使ってグループ化しなければならない。

**when** *test* *rest forms* [マクロ]

*if* と違って、`when` と `unless` は、多重書式で書くことを許可している。*test* の評価が non-NIL のとき、`when` は実行され、評価が NIL のとき、`unless` は実行される。もう一方で、これらのマクロは *else* 書式を追加することを許可していない。

**unless** *test* *rest forms* [マクロ]

(`when` (`not test`) . *forms*) と同等である。

**cond** *rest (test rest forms)* [特殊]

任意の数の条件項は、`cond` の後に続けることができる。それぞれの条件項において、最初の書式 *test* が評価される。もし、non-NIL であったとき、その条件項の残りの書式は、続いて評価される。そして、最後の値が返される。もし、*test* のあとに書式がなかったならば、*test* の値が返される。*test* が失敗したとき、次の条件項は *test* が non-NIL 評価されるかまたは全ての条件項が尽きてしまうまで繰り返される。条件項が尽きてしまった場合、`cond` は NIL を返す。

**case** *key* *rest (label rest forms)* [マクロ]

*key* と *label* が一致した条件項について、*form* が評価され、最後の値が返される。*key* と *label* の間の等価は、`eq` または `memq` で行われ、`equal` ではない。

### 4.2 逐次実行と Let

**progn1** *form1* *rest forms* [関数]

*form1* と *forms* は、次々と評価され、*form1* から返される値が `progn1` の値として返される。

**progn** *rest forms* [特殊]

*form* は次々に評価され、最後の *form* の値が返される。`progn` は特殊書式である。なぜなら、ファイルの最初に現れたとき特別な意味を持つからである。そのような書式がコンパイルされたとき、内部書式はすべて最初に現れたとして見なす。マクロが `defun` や `defmethod` の連続で拡張される場合、それが最初に現われなければならないときに役立つ。

**setf** *ℰrest forms* [マクロ]  
*forms* 中の各 *form* において、第二要素を一般化変数である第一要素に割り当てる。

**let** (*ℰrest (var ℰoptional value)*) *ℰrest forms* [特殊]  
 ローカル変数を生成する。すべての *value* は評価され、並行して *var* に割り当てられる。すなわち、`(let ((a 1)) (let ((a (1+ a)) (b a)) (list a b)))` の結果は `(2 1)` である。

**let\*** (*ℰrest (var ℰoptional value)*) *ℰrest forms* [特殊]  
 ローカル変数を生成する。全ての *value* は次々に評価され、*var* に割り当てられる。すなわち、`(let ((a 1)) (let* ((a (1+ a)) (b a)) (list a b)))` の結果は `(2 2)` である。

### 4.3 ローカル関数

**flet** (*ℰrest (fname lambda-list ℰrest body)*) *ℰrest forms* [特殊]  
 ローカル関数を定義する。

**labels** (*ℰrest (fname lambda-list ℰrest body)*) *ℰrest forms* [特殊]  
 ローカルなスコープとなる関数を定義する。`flet` と `labels` との違いは、`flet` で定義されたローカル関数は、その他の関数を参照または再帰できないが、`labels` は相互の参照を許可する。

### 4.4 ブロックと Exit

**block** *tag ℰrest forms* [特殊]  
`return-from` によって脱出可能なローカルブロックを作る。*tag* は、ローカルにスコープされ、評価されない。

**return-from** *tag ℰoptional value* [特殊]  
*tag* によって示されたブロックを脱出する。`return-from` は、関数やメソッドから脱出するとき时使用される。関数やメソッドは、その本体をすべて取り囲んだ部分をブロックとして自動的に確定され、その関数またはメソッドの名前を付ける。

**return** *ℰoptional value* [マクロ]  
`(return x)` は、`(return-from nil x)` と同等である。`loop`, `while`, `do`, `dolist`, `dotimes` は、暗黙的に `NIL` と名前が付けられたブロックとして確定されるため、これらの特殊書式と組み合わせて使用する。

**catch** *tag ℰrest forms* [特殊]  
`throw` によって脱出または値を返すための動的なブロックを確定する。*tag* は評価される。  
 全て見える `catch` の *tag* は、`sys:list-all-catchers` から得ることができる。

**throw** *tag value* [特殊]  
`catch` ブロックから脱出または *value* を返す。*tag* と *value* は評価される。

**unwind-protect** *protected-form ℰrest cleanup-forms* [特殊]  
*protected-form* の評価が終わった後、*cleanup-form* が評価される。`unwind-protect` の外側にブロックまたは `catch` ブロックを作っても構わない。

`return-from` や `throw` でさえ、そのようなブロックから抜け出すためには *protected-form* の中で実行される。*cleanup-form* は、評価されることが保証されている。また、もし *protected-form* が実行されている間にエラーが起こったならば、*cleanup-form* はいつも `reset` によって実行される。

## 4.5 繰返し

**while** *test* *rest forms*

[特殊]

*test* が non-NIL と評価されている間、*form* は、繰返し評価される。`while` は、*form* のまわりに NIL と名付けられるブロックを自動的に確定する特殊書式である。`return` は、そのループから抜け出すために使用することができる。次のイテレーションへ飛ぶときのためには後に紹介する `tagbody` と `go` を次のように使う:

```
(setq cnt 0)
(while
  (< cnt 10)
  (tagbody while-top
    (incf cnt)
    (when (eq (mod cnt 3) 0)
      (go while-top)) ;; jump to next interaction
    (print cnt)
  )) ;; 1, 2, 4, 5, 7, 8, 10
```

**tagbody** *rest tag-or-statement*

[特殊]

*tag* は、`go` のために名付けられる。`tagbody` の中のみ `go` を使用することができる。

**go** *tag*

[特殊]

ローカルにスコープされた `tagbody` のなかに現れる *tag* の直後の書式に制御を移す。ローカルスコープを横切って違う `tagbody` の *tag* に制御を移すことは禁止されている。

**prog** *varlist rest tag-or-statement*

[マクロ]

`prog` はマクロで、以下のように展開される。

```
(block nil (let varlist (tagbody tag-or-statement)))
```

**do** (*rest (var optional optional init next)*) (*endtest optional result*) *rest forms*

[マクロ]

*var* はローカル変数である。それぞれの *var* に、*init* は並行に評価され、割り当てられる。つぎに、*endtest* が評価され、もし真のとき `do` は *result* を返す。(そうでないときは、NIL を返す) もし *endtest* が NIL を返したならば、それぞれの *form* は、順番に評価される。書式の評価後、*next* が評価され、その値はそれぞれの *var* に再割当され、次の繰返しが始まる。

**do\*** (*rest (var optional optional init next)*) (*endtest optional result*) *rest forms*

[マクロ]

`do*` は、*init* と *next* の評価と *var* への割り当てが連続的に起こることを除いて、`do` と同様である。

**dotimes** (*var count optional result*) *rest forms*

[マクロ]

*forms* の評価を *count* 回行う。*count* は、一回のみ評価される。それぞれの評価の中で、*var* は整数のゼロから *count*-1 まで増加する。

**dolist** (*var list optional result*) *rest forms*

[マクロ]

*list* のそれぞれの要素は、*var* に連続的に与えられる。そして *forms* は、それぞれの値で評価される。*dolist* は、他の繰返しより早く実行される。たとえば、*mapcar* や再帰的関数のようなものより。それは、*dolist* が関数の *closure* を作ったり適用したりする必要がなく、新しいパラメータのバインドが必要でないため。

**until** *condition* *rest forms* [マクロ]  
*condition* が満たされている間、*forms* を評価する。

**loop** *rest forms* [マクロ]  
*forms* を永遠に評価する。実行を止めるためには、*return-from*、*throw* または *go* が *forms* のなかで評価されなければならない。

## 4.6 述語

Common Lisp の *typep* と *subtypep* はないので、*subclassp* や *derivedp* で疑似実現すること。

**eq** *obj1 obj2* [関数]  
*obj1* と *obj2* が同じオブジェクトを指すポインタあるいは同じ数値のとき T を返す。例えば: (eq 'a 'a) は T、(eq 1 1) は T、(eq 1. 1.0) は NIL、(eq "a" "a") は NIL である。

**eql** *obj1 obj2* [関数]  
EusLisp の中で数値は全て直接値で表現されるため、eq と eql は同一である。

**equal** *obj1 obj2* [関数]  
いろんな構造のオブジェクトの等価性をチェックする。オブジェクトは、文字列・ベクトル・行列などで再帰的に参照してないことが保証されなければならない。*obj1* や *obj2* が再帰的に参照されていたとすると、equal は無限ループとなる。

**superequal** *obj1 obj2* [関数]  
superequal は、環状参照をチェックするので遅い。しかしロバストな等価が得られる。

**null** *object* [関数]  
*object* が NIL のとき、T を返す。(eq *object* nil) を評価する。

**not** *object* [関数]  
not は、null と同一である。

**atom** *object* [関数]  
オブジェクトが cons のインスタンスである時のみ、NIL を返す。(atom nil) = (atom '()) = T  
注意: vectors, strings, read-table, hash-table などに対しては、それらがどんなに複雑なオブジェクトとなっても atom は T を返す。

**every** *pred* *rest args* [関数]  
全ての *args* が *pred* について T を返した時のみ T を返す。every は、*pred* が全ての *args* に対して効力があるかどうかを検査する時に使用される。

**some** *pred* *rest args* [関数]  
*args* のうちどれか 1 つが *pred* について T を返したとき T を返す。some は、*pred* が *args* のどれかに対して効力があるかどうかを検査する時に使用される。

**functionp** *object* [関数]

*object* が `apply` や `funcall` で与えられる関数オブジェクトであるなら `T` を返す。

注意: マクロは `apply` や `funcall` を適用することができない。 `functionp` は、 *object* が、 `type=0` のコンパイルコードか、関数定義を持つ `symbol` か、 `lambda-form` あるいは `lambda-closure` であったとき、 `T` を返す。 Examples: `(functionp 'car) = T`, `(functionp 'do) = NIL`

**compiled-function-p** *object*

[関数]

*object* が、コンパイルコードのインスタンスであったとき、 `T` を返す。そのコンパイルコードが関数かまたはマクロかを知るためには、そのオブジェクトに `:type` メッセージを送り、その返り値が `function` と `macro` のどちらになっているかを調べる。

## 5 オブジェクト指向プログラミング

オブジェクトの構造と動作は、クラスの中に記述されている。それらは、`defclass` マクロや `defmethod` 特殊書式により定義されている。`defclass` は、クラスの名前・そのスーパークラス・スロット変数名とオプションとして任意の型およびメッセージの前方への送信を定義する。`defmethod` は、メッセージが送られてきたとき呼び出されるメソッドを定義する。クラス定義は、`symbol` の特殊値として割り当てられる。クラスは、Common Lisp の `structure` の `counter` 部分と考えることができる。スロットアクセス関数と `setf` メソッドは、`defclass` によってそれぞれのスロットに自動的に定義される。

大部分のクラスは、内部クラス `metaclass` から派生している。`metaclass` のサブクラスであるクラス `vector-class` はベクトルのためのメタクラスである。もし、`class-variables` や `class-methods` を使いたいときは、`metaclass` のサブクラスとして自分独自のメタクラスを作り、メタクラスの名前を `:metaclass` のキーワードで `defclass` に与えればよい。

ベクトルは、その他の `record-like` オブジェクトと違っている。なぜなら、ベクトルのインスタンスは、任意の数の要素を持っているが、`record-like` オブジェクトは固定数のスロットを持っている。EusLisp のオブジェクトは、`record-like` オブジェクトかまたはベクトルであって、両方同時ではない。

要素の型が決められているかまたは要素が入れられないベクトルも `defclass` によって定義することができる。次の例の中で、クラス `intvec5` は5つの `integer` 要素を持つクラスとして定義されている。自動型判定と型変換は、要素がインタープリタによってアクセスされたとき実施される。正しい宣言でコンパイルされたとき、高速なアクセスコードが生成される。

```
(defclass intvec5 :super vector :element-type :integer :size 5)
(setq x (instantiate intvec5)) --> #i(0 0 0 0 0)
```

メッセージがオブジェクトに送られたとき、一致するメッセージを最初そのオブジェクトのクラスから探し、次にそのスーパークラスから探して、スーパークラスが尽きるまで探す。もし、メソッドが定義されてなかったならば、前方のリストが探される。この前方探索は、疑似多重継承によって作られる。もし、探索が失敗したときは、`:nomethod` というメソッド名が探され、メソッドは、全ての引数のリストと一緒に呼び出される。次の例の中で、メッセージ `:telephone` と `:mail` は `person` という型のオブジェクトスロット `secretary` に送られる。そして、メッセージ `go-home` はスロット `chauffeur` に送られる。

```
(defclass president :super object
  :slots ((name :type string)
          (age :type :integer)
          (secretary :type person
                    :forward (:telephone :mail))
          (chauffeur :forward (:go-home))))
```

メソッドにおいて、2つのローカル変数 (`class` と `self`) が使用可能となる。これらの変数は変更すべきでない。もし、変更したならば、システムから供給された変数は隠され、`send-super` と `send self` は正しい動作をしない。

### 5.1 クラスとメソッド

`defclass`

[マクロ]

```
class-name &key (super object)
slots ; (var &optional type &rest forward selectors)*
```



```
(metaclass metaclass)
(element-type t)
(size -1)
```

クラスを生成または再定義する。異なったスーパークラスやスロットを持つクラスに再定義したとき、メソッドが新しいスロット配置を仮定するため、以前のクラスを継承する古いオブジェクトは予想できない振舞いをする。

**defmethod** *classname* *&rest* (*selector lambda-list* *&rest body*) [特殊]  
*classname* の 1 つ以上のメソッドを定義する。それぞれの *selector* は、キーワード `symbol` でなければならない。

**defclassmethod** *classname* *&rest* (*selector lambda-list* *&rest body*) [マクロ]

**classp** *object* [関数]  
*object* がクラスオブジェクトのとき `T` を返す。そのオブジェクトは、クラス `metaclass` かそのサブクラスのインスタンスである。

**subclassp** *class super* [関数]  
*class* が *super* のサブクラスであることを検査する。

**vector-class-p** *x* [関数]  
*x* が、`vector-class` のインスタンスであるとき、`T` を返す。

**delete-method** *class method-name* [関数]  
*method-name* のメソッド定義を *class* から除く。

**find-method** *object selector* [関数]  
*selector* に記述されたメソッドを *object* のクラスおよびそのスーパークラスの中から見つける。*object* が、*selector* に応じることができるかどうかを知るために使用される。

**class-hierarchy** *class* [関数]  
*class* の下の継承構造を表示する。

**system:list-all-classes** [関数]  
 今まで定義されたクラスを全てリストアップする。

**system::method-cache** *&optional flag* [関数]  
 メソッドキャッシュのヒット率を調査し、ヒットとミスの 2 つの数値のリストを返す。もし *flag* が `NIL` のとき、メソッドキャッシュは無効になる。もし `non-NIL` の *flag* が与えられたとき、メソッドキャッシュは初期化されキャッシュ可能になる。

## 5.2 メッセージ送信

**send** *object selector &rest args* [関数]  
*object* に *selector* と *arg* で構成されるメッセージを送信する。*object* は、何でもよいが数値はいけない。*selector* はキーワードとして評価されなければならない。

**send-message** *target search selector &rest args* [関数]

`send-super` を実行するための低レベル命令である。

`send* object selector &rest msg-list` [マクロ]

`send*`は、引数のリストに `send-message` を適用する。`send` と `send*`の関係は、`funcall` と `apply` あるいは `list` と `list*`の関係に似ている。

`send-all receivers selector &rest msg` [関数]

全ての `receivers` に同じメッセージを送信し、結果をリストとして集める。

`send-super selector &rest msgs` [マクロ]

`msgs` を `self` に送信するが、メソッドが定義されているクラスのスーパークラスでのメソッドを探し始める。メソッドの外の `send-super` は、エラーとなる（すなわち、メソッド内でなければならない）。

`send-super* selector &rest msg-list` [マクロ]

`send-super*`は、`send-super` の `apply` 版である。

### 5.3 インスタンス管理

`instantiate class &optional size` [関数]

`class` から新しいオブジェクトを作る低レベル命令である。もし `class` が `vector-class` ならば、`size` がなければならない。

`instance class &rest message` [マクロ]

インスタンスが作られ、そこに `message` が送られる。

`make-instance class &rest var-val-pairs` [関数]

`class` のインスタンスを作成し、スロット変数を `var-val-pairs` のように設定する。例えば、`(make-instance cons :car 1 :cdr 2)` は、`(cons 1 2)` と同等である。

`copy-object object` [関数]

`copy-object` 関数は、参照トポロジー（再帰参照でも構わない）を保ったままコピーするために使用する。`copy-object` は、独自性の保存に触れない `symbol` やパッケージを除いて、`object` からアクセス可能などんなオブジェクトもコピーする。`copy-object` は、オブジェクトの中の全ての参照を2度妨害する。1度が、新しいオブジェクトを作り既にコピーされたオブジェクトのオリジナルにマークを付けるとき、そしてマークを消すときにもう1度。この2段階の処理は、`copy-object` を `copy-seq` よりも遅くする。もし順番にコピーをしたいならば、`copy-seq` か `copy-tree` を使用することを薦める。

`become object class` [関数]

`object` のクラスを `class` に変更する。古いクラスと新しいクラス両方のスロット構造は、一致しなければならない。普通、2要素ベクトル間のクラス変更にのみ安全に使用することができる。例えば、整数ベクトルからビットベクトルへの変更。

`replace-object dest src` [関数]

`dest` は、`src` のサブクラスのインスタンスでなければならない。

`class object` [関数]

`object` のクラスオブジェクトを返す。クラス名を得るために、クラスオブジェクトに `:name` メッセージを送る。

`derivedp object class` [関数]

`derivedp` は、*object* が *class* またはそのサブクラスからインスタンス化されているかどうかを判定する。`subclassp` と `derivedp` 関数は、クラス継承のなかを探索できない。したがって、一定時間内に型のチェックがいつも終了する。

`slot` *object class index-or-name* [関数]  
 スロット値の名前かインデックスを返す。

`setslot` *object class index-or-name value* [関数]  
`setslot` は、内部処理関数でユーザーが使用できない。代わりに、`setf` と `slot` の組み合わせを使用する。

## 5.4 基本クラス

**object** [クラス]

```
:super
:slots
```

`object` は、最も基本のクラスである。それは、クラス継承の最上位に位置する。スロット変数が定義されていないため、`object` はインスタンスを作るために使用しない。

`:prin1` *Optional stream Crest mesg* [メソッド]  
 標準の再読み込み可能なオブジェクトフォーマットのなかにあるオブジェクトを表示する。そのクラス名とアドレスは、角括弧でくくられ、符号を前に置く。どのオブジェクトのサブクラスも *mesg* 文字列で説明するマクロ `send-super` を使ってもっと広範囲な情報と一緒にそれ自身を印刷するのにこの方法を使用することができる。オブジェクトは、もし `#<` で始まるなら、再読み込み可能である。そのクラス名・正確なアドレス・どの Lisp でも読み込み可能な情報・>をあとに従えて。全てのデータオブジェクトは数値を除いて、`object` を継承している。この構文で書式の表示が得られる。(symbol や文字列でも構わない) この構文で述べることは、symbol に `setq` し忘れたデータオブジェクトを把握することができる。ただし、表示された後にガーベージコレクションが起こらない限りである。

`:slots` [メソッド]  
 変数名のリストおよびオブジェクトの全てのスロットと対になる値を返す。このリストに `assoc` を適用することにより、スロットの詳細値が得られる。しかしながら、それらを変更することはできない。

`:methods` *Optional subname* [メソッド]  
 このオブジェクトから呼べる全てのメソッドのリストを返す。*subname* を指定すると、メソッド名のなかにそれを含むメソッドのみ返す。

`:get-val` *variable-name* [メソッド]  
*variable-name* に該当するスロットの値を返す。スロットが存在しない時、エラーを報告する。

`:set-val` *variable-name value* [メソッド]  
*variable-name* に該当するスロットに *value* を代入する。スロットが存在しない時、エラーを報告する。

**propertied-object** [クラス]

```
:super    object
:slots    plist
```

property-list を持つオブジェクトを定義する。他の Common Lisp と違って、EusLisp は、たとえ、symbol でなかったとしても、property-list を持つ `propertied-object` を継承するどんなオブジェクトも許可する。

**:plist** *Optional plist* [メソッド]

もし *plist* が明記されるならば、このオブジェクトの `plist` スロットに設定する。そのため、以前の `plist` の値はなくなる。*plist* は、`((indicator1 . value1) (indicator2 . value2) ...)` の書式にすべきである。それぞれの *indicator* は、`eq` 関数で等価性をテストされたどのような `lisp` 書式も可能である。`symbol` が *indicator* として用いられたとき、内部パッケージを広く実行される等価性のチェックを確実にするためにキーワードの使用を推薦する。`:plist` は、主な `plist` を返す。

**:get** *indicator* [メソッド]

`plist` のなかで *indicator* と結び付く値を返す。`(send x :get :y) == (cdr (assoc :y (send x :plist)))`

**:put** *indicator value* [メソッド]

`plist` のなかで、*value* と *indicator* を結び付ける。

**:remprop** *indicator* [メソッド]

`plist` から *indicator* と *value* の組を削除する。さらに、`:get` を試すと *value* として `NIL` を返す。

**:name** *Optional name* [メソッド]

`plist` のなかの `:name` 特性を定義し、取り出す。この特性は、表示のために使用される。

**:prin1** *Optional stream* *Rest msg* [メソッド]

再読み込み可能な書式のオブジェクトを表示する。もしオブジェクトが `:name` 特性を持っているならば、オブジェクトのアドレスの後に特性を表示する。

**metaclass** [クラス]

```
:super    propertied-object
:slots    name super cix vars types forwards methods
```

`metaclass` は、複数クラスを定義する。独自のクラス変数を持つ複数クラスは、それらのスーパークラスとして `metaclass` を定義しなければならない。

**:new** [メソッド]

このクラスのインスタンスを生成し、全てのスロットを `NIL` にした後、それを返す。

**:super** [メソッド]

このクラスのスーパークラスオブジェクトを返す。一旦クラス定義したスーパークラスを変更することはできない。

**:methods** [メソッド]

このクラスで定義された全てのメソッドのリストを返す。そのリストは、メソッド名とパラメータと本体を組みにしたリストによって構成されたリストである。

**:method** *name* [メソッド]

*name* で関連づけられたメソッド定義を返す。もし見つからなければ、`NIL` を返す。

**:method-names** *subname* [メソッド]

メソッド名のなかに *subname* を含む全てのメソッド名のリストを返す。メソッドは、このクラスのなかのみ探索される。

**:all-methods** [メソッド]

このクラスとその全てのスーパークラスのなかで定義されているすべてのメソッドのリストを返す。言い替えると、このクラスのインスタンスは、これらのメソッドを実行することができる。

**:all-method-names** *subname* [メソッド]

*subname* と一致する全てのメソッド名のリストを返す。その探索は、このクラスから `object` まで実行される。

**:slots** [メソッド]

スロット名のベクトルを返す。

**:name** [メソッド]

このクラスの `symbol` 名を返す。

**:cid** [メソッド]

このクラスと同一であることを示すために、このクラスのインスタンスすべてに割り当てられた整数を返す。これは、システム内部のクラステーブルへのインデックスで、このクラスの下に新しいサブクラスが定義されたとき、変更される。

**:subclasses** [メソッド]

このクラスの直接のサブクラスのリストを返す。

**:hierarchy** [メソッド]

このクラスの下に定義された全てのサブクラスのリストを返す。全てのクラス継承の広範囲なリストを得るためには、`class-hierarchy` 関数を呼び出す。

**find-method** *object selector* [関数]

*object* のクラスやそのスーパークラスのなかで、*selector* と一致するメソッドを探索する。この関数は、*object* のクラスが不確かで、その *object* がエラーなしにメッセージを受け取ってくれるかどうかを知りたい時に役立つ。

## 6 数値演算

### 6.1 数値演算定数

**most-positive-fixnum** [定数]

`#x1fffff`=536,870,911。integer の正の最大値。

**most-negative-fixnum** [定数]

`-#x20000000`= -536,870,912。integer の負の最大値

**short-float-epsilon** [定数]

IEEE の浮動小数点表現形式である float は、21 ビットの固定小数 (うち符号が 1 ビット) と 7 ビットの指数 (うち符号が 1 ビット) で構成されている。したがって、浮動小数点誤差  $\epsilon$  は  $2^{-21} = 4.768368 \times 10^{-7}$  となる。

**single-float-epsilon** [定数]

`short-float-epsilon` と同様に  $2^{-21}$  である。

**long-float-epsilon** [定数]

Euslisp には、double も long float もないため、`short-float-epsilon` と同様に  $2^{-21}$  である。

**pi** [定数]

$\pi$ 。実際には 3.14159203 で、3.14159265 ではない。

**2pi** [定数]

$2 \times \pi$ 。

**pi/2** [定数]

$\pi/2$ 。

**-pi** [定数]

-3.14159203。

**-2pi** [定数]

$-2 \times \pi$ 。

**-pi/2** [定数]

$-\pi/2$ 。

### 6.2 比較演算関数

**numberp *object*** [関数]

*object* が integer か float の時、T を返す。その文字が数字で構成されているときも同様である。

**integerp *object*** [関数]

*object* が integer の時、T を返す。float は round, trunc および ceiling 関数で integer に変換できる。

**floatp *object*** [関数]

*object* が float の時 T を返す。integer は float 関数で float に変換できる。

**zerop** *number* [関数]  
*number* が integer のゼロまたは float の 0.0 の時、T を返す。

**plusp** *number* [関数]  
*number* が正 (ゼロは含まない) のとき、T を返す。

**minusp** *number* [関数]  
*number* が負のとき、T を返す。

**oddp** *integer* [関数]  
*integer* が奇数のとき、T を返す。引数は *integer* のみ有効。

**evenp** *integer* [関数]  
*integer* が偶数のとき、T を返す。引数は *integer* のみ有効。

**/=** *num1 num2 &rest more-numbers* [関数]  
*num1* と *num2*、*more-numbers* でどの 2 つの数値も等しくないとき、T を返す。それ以外は NIL を返す。*num1* と *num2*、*more-numbers* を構成する要素はすべて数値であること。

**=** *num1 num2 &rest more-numbers* [関数]  
*num1* と *num2*、*more-numbers* がすべて等しいとき、T を返す。*num1* と *num2*、*more-numbers* を構成する要素はすべて数値であること。

**>** *num1 num2 &rest more-numbers* [関数]  
*num1*、*num2*、*more-numbers* の全要素がこの順に単調減少であるとき、T を返す。*num1* と *num2*、*more-numbers* を構成する要素はすべて数値であること。誤差を含めた数値比較に対しては、??章に書かれている関数 (`eps>`) を使用する。

**<** *num1 num2 &rest more-numbers* [関数]  
*num1*、*num2*、*more-numbers* の全要素がこの順に単調増加であるとき、T を返す。*num1* と *num2*、*more-numbers* を構成する要素はすべて数値であること。誤差を含めた数値比較に対しては、??章に書かれている関数 (`eps<`) を使用する。

**>=** *num1 num2 &rest more-numbers* [関数]  
*num1*、*num2*、*more-numbers* の全要素がこの順に単調非増加であるとき、T を返す。*num1* と *num2*、*more-numbers* を構成する要素はすべて数値であること。誤差を含めた数値比較に対しては、??章に書かれている関数 (`eps>=`) を使用する。

**<=** *num1 num2 &rest more-numbers* [関数]  
*num1*、*num2*、*more-numbers* の全要素がこの順に単調非減少であるとき、T を返す。*num1* と *num2*、*more-numbers* を構成する要素はすべて数値であること。誤差を含めた数値比較に対しては、??章に書かれている関数 (`eps<=`) を使用する。

### 6.3 整数とビット毎の操作関数

以下の関数の引数は、すべて integer とする。

**mod** *dividend divisor* [関数]  
*dividend* を *divisor* で割った余りを返す。(mod 6 5)=1, (mod -6 5)=-1, (mod 6 -5)=1, (mod -6 -5)=-1.

- 1- *number*** [関数]  
*number* - 1 を返す。
- 1+ *number*** [関数]  
*number* + 1 を返す。
- logand *ℳrest integers*** [関数]  
*integers* のビット単位AND。
- logior *ℳrest integers*** [関数]  
*integers* のビット単位OR。
- logxor *ℳrest integers*** [関数]  
*integers* のビット単位XOR。
- logeqv *ℳrest integers*** [関数]  
 logeqv は (lognot (logxor ...)) と同等である。
- lognand *ℳrest integers*** [関数]  
*integers* のビット単位NAND。
- lognor *ℳrest integers*** [関数]  
*integers* のビット単位NOR。
- lognot *integer*** [関数]  
*integer* のビット反転。
- logtest *integer1 integer2*** [関数]  
 (logand *integer1 integer2*) がゼロでないとき T を返す。
- logbitp *index integer*** [関数]  
*integer* が NIL でなければ、LSB から数えて *index* 番目のビットが 1 のとき T を返す。
- ash *integer count*** [関数]  
 数値演算左シフト。もし *count* が正のとき、*integer* を左にシフトする。もし *count* が負のとき、*integer* を  $|count|$  ビット右にシフトする。
- ldb *target position* *ℳoptional (width 8)*** [関数]  
 Load Byte. ldb や dpb の Byte 型は、EusLisp にないため、代りに 2 個の integer を使用する。*target* の LSB より *position* 番目の位置から MSB へ *width* ビットの範囲を抜き出す。例えば、(ldb #x1234 4 4) は 3 となる。
- dpb *value target position* *ℳoptional (width 8)*** [関数]  
 DePosit Byte. *target* の LSB より *position* 番目の位置へ *value* を *width* ビット置き換える。

## 6.4 一般数値関数

- + *ℳrest numbers*** [関数]  
*numbers* の和を返す。
- *num* *ℳrest more-numbers*** [関数]



もし *more-numbers* が与えられたとき、*num* より引く。そうでないとき、*num* は符号反転される。

**\*** *rest numbers* [関数]

*numbers* の積を返す。

**/** *num rest more-numbers* [関数]

*num* を、*more-numbers* で割り算する。*num* のみ渡された場合、1.0 を *num* で割り算する。全ての引数が integer のとき、integer を返し、引数に 1 つでも float があったときは、float を返す。

**abs** *number* [関数]

*number* の絶対値を返す。

**round** *number* [関数]

*number* の小数第 1 位を四捨五入し integer を返す。(round 1.5)=2, (round -1.5)=-2.

**floor** *number* [関数]

*number* の小数を切捨てる。(floor 1.5)=1, (floor -1.5)=-2.

**ceiling** *number* [関数]

*number* の小数を切り上げる。(ceiling 1.5)=2, (ceiling -1.5)=-1.

**truncate** *number* [関数]

*number* が正のときは切捨て、負のときは切り上げる。(truncate 1.5)=1, (truncate -1.5)=-1.

**float** *number* [関数]

*number* を float にして返す。

**max** *num rest more-numbers* [関数]

*num* と *more-numbers*の中から、最大値をさがす。

**min** *num rest more-numbers* [関数]

*num* と *more-numbers*の中から、最小値をさがす。

**make-random-state** *Optional (state \*random-state\*)* [関数]

*random* 関数の *randstate* のための *random-state* オブジェクトを返す。もし *state* が *random-state* のとき、そのオブジェクトのコピーを返す。*state* が T のとき、ランダムに初期化された新たなオブジェクトを返す。そうでないとき、現在の *\*random-state\** のコピーを返す。

**random** *range Optional (state \*random-state\*)* [関数]

0 あるいは 0.0 から *range* までの乱数を返す。もし *range* が integer のとき、integer に変換して返す。そうでないとき、float を返す。オプションの *state* は、決まった乱数列で表される。*randstate* に特別なデータの型はなく、2 つの要素からなる 整数ベクトルで表される。

**incf** *variable Optional (increment 1)* [マクロ]

*variable* は一般の変数である。*variable* は、*increment* だけ増加され、*variable* に戻される。

**decf** *variable Optional (decrement 1)* [マクロ]

*variable* は一般の変数である。*variable* は、*decrement* だけ減少され、*variable* に戻される。

**reduce** *func seq* [関数]

2 変数操作の *func* 関数を用いて、*seq* の中の全ての要素を結合させる。例えば、(reduce #'expt '(2 3 4)) = (expt (expt 2 3) 4)=4096.

**rad2deg** *radian* [関数]

ラジアン値を 度数表現に変換する。#R は同じものである。EusLisp の中での角度の表記はラジアンであり、EusLisp 内の全ての関数が要求する角度引数は、ラジアン表現である。

**deg2rad** *degree*

[関数]

角度値をラジアン表現に変換する。また #D でも実行できる。

## 6.5 基本関数

**sin** *theta*

[関数]

*theta* はラジアンで表される float 値。sin(*theta*) を返す。

**cos** *theta*

[関数]

*theta* はラジアンで表される float 値。cos(*theta*) を返す。

**tan** *theta*

[関数]

*theta* はラジアンで表される float 値。tan(*theta*) を返す。

**sinh** *x*

[関数]

hyperbolic sine、 $\frac{e^x - e^{-x}}{2}$  で表される。

**cosh** *x*

[関数]

hyperbolic cosine、 $\frac{e^x + e^{-x}}{2}$  で表される。

**tanh** *x*

[関数]

hyperbolic tangent、 $\frac{e^x - e^{-x}}{e^x + e^{-x}}$  で表される。

**asin** *x*

[関数]

arc sine.

**acos** *x*

[関数]

arc cosine.

**atan** *y* *Optional x*

[関数]

atan が 1 つの引数だけのとき、arctangent を計算する。2 つの引数のとき、atan(*y/x*) を計算する。

**asinh** *x*

[関数]

hyperbolic arc sine.

**acosh** *x*

[関数]

hyperbolic arc cosine.

**atanh** *x*

[関数]

hyperbolic arc tangent.

**sqrt** *number*

[関数]

*number* の平方根を返す。

**log** *number* *Optional base*

[関数]

*number* の自然対数を返す。*base* が渡された時、*base* に対する *number* の対数を返す。

**exp** *x*

[関数]

$e^x$  を返す。

**expt** *a x*

[関数]

$a^x$  を返す。

## 6.6 拡張された数字

**ratio**

[クラス]

:super **extended-number**  
:slots (numerator denominator)

有理数を記述する。

**:init** *num denom*

[メソッド]

有理数のインスタンスを、分子 *num* 分母 *denom* として初期化する。

**complex**

[クラス]

:super **extended-number**  
:slots (real imaginary)

複素数を記述する。

**:init** *re im*

[メソッド]

複素数のインスタンスを、実部 *re* 虚部 *im* として初期化する。

## 7 symbol とパッケージ

### 7.1 symbol

symbol は、いつでも唯一であることが保証され、パッケージに収容される。1 つのパッケージのなかに、その他の symbol としておなじ print-name を持っていることはあるが、symbol 自体がコピーされることはない。symbol がリーダに読まれるとき、symbol オブジェクトは、自動的に生成され、1 つのパッケージに収容される。そのパッケージは、パッケージ名にコロン ( : ) を付け加えた接頭語によって記すことができる。そのようなパッケージ接頭語がないならば、symbol は lisp:\*package\* の値にある主なパッケージに収容される。全ての symbol は、1 つのホームパッケージを持っている。もし symbol がそのようなホームパッケージを持っていないならば、収容されていない symbol と言われる。収容されていない symbol は、gensym や make-symbol 関数によって作ることができ、表示のときは、"#:" 接頭語がつけられる。これらの symbol は収容されていないので、そのような 2 つの symbol が同じ print-name を持っていた場合、等しいことが保証されない。

ふつう、lisp リーダが symbol に出会ったとき、リーダは自動的に symbol の print-name 文字列を大文字に変換する。したがって、例えば (symbol-name 'car) と入力したとすると、EusLisp は、"car" の代りに "CAR" と答える。(make-symbol "car") は、car や CAR の代りに |car| を返す。もし、小文字から構成される symbol をリーダに作らせたい場合、\ や |...| のようなエスケープを用いること。

**symbolp** *object*

[関数]

*object* がクラス symbol かそのサブクラスのインスタンスであったならば、T を返す。

**symbol-value** *symbol*

[関数]

*symbol* の特殊値を得る。ローカル変数値は、この関数では取り出すことはできない。

**symbol-function** *symbol*

[関数]

*symbol* のグローバル関数定義を得る。ローカル関数は、この関数で得られない。

**symbol-package** *sym*

[関数]

*sym* が収容されているパッケージを返す。

**symbol-name** *sym*

[関数]

*sym* の print-name を返す。symbol-name は、string がコピーするのに反して、pname 文字列をコピーしない。したがって、もし symbol-name で返された文字列を変えるならば symbol は普通の内部手続きを通してアクセス不可能となる。

**symbol-plist** *sym*

[関数]

*sym* の property-list(plist) を返す。EusLisp の plist は、関連リスト ( association-list ) と同じ様な書式を与える。それは、属性名とその値の組を点でつないだ構成である。これは、Common Lisp の定義が要求する plist ( 属性名と値の線形リスト ) と非互換である。EusLisp において、plist は symbol に独特なものではない。propertyed-object を継承するクラスから派生したどんなオブジェクトも、property-list を持つことができる。propertyed-object の中のこれらの plist を設定したり、取りだしたりするために、propertyed-object-plist マクロは、symbol-plist の代りに使用されるべきである。しかしながら、get と putprop はどのオブジェクトにも働く。

**boundp** *symbol*

[関数]

*symbol* がグローバルな値を持っているかどうかを検査する。

注意:ローカル変数やオブジェクト変数として使用される symbol はいつも値を持っているため、boundp はこれらのローカル変数の格納状態を検査することができない。

**fboundp** *symbol*

[関数]

*symbol* がグローバルな関数定義を持っているかどうかを検査する。

**makunbound** *symbol* [関数]

*symbol* は、(特殊値を持たないように) 強制的に unbound される。ローカル変数は、いつも値が割り当てられ、makunbound できない。

**get** *sym attribute* [関数]

*sym* の plist の中で *attribute* に関連する値を取り出す。(cdr (assoc *attribute* (symbol-plist *sym*))) と等価である。

**putprop** *sym val attribute* [関数]

putprop は、setf と get の組み合わせで置き換えるべきである。

**remprop** *sym attr* [関数]

属性値 (*attr*) と *sym* の組を property-list から削除する。

**setq** *rest forms* [特殊]

*forms* 中の各 form において、第二要素を symbol か点で継った組である第一要素に割り当てる。第一要素は、ローカル変数・オブジェクト変数・特殊変数の順番にその名前の中から探される。ただし、明確に special と宣言されていないものに限る。

**set** *sym val* [関数]

*val* を *sym* の特殊値として割り当てる。set は、ローカル変数やオブジェクト変数に値を割当ててはできない。

**defun** *symbol lambda-list rest body* [特殊]

*symbol* にグローバル関数を定義する。*body* の第一要素が string であれば、documentation として使用される。ローカル関数を定義するためには、flet か labels を使用すること。

**defmacro** *symbol lambda-list rest body* [特殊]

グローバルマクロを定義する。EusLisp は、ローカルスコープマクロ定義の機能を持っていない。

**defvar** *var Optional (init nil) doc* [マクロ]

もし *var* が特殊値を持っていれば、defvar は何もしない。もし *var* が unbound ならば、special として宣言し、*init* をその値として設定する。

**defparameter** *var init Optional doc* [マクロ]

defparameter は、*var* を special として宣言し、*var* が既に値を持っていたとしても、*init* をその値として設定する。

**defconstant** *sym val Optional doc* [マクロ]

defconstant は、*val* を *sym* の特殊値として設定する。defvar, defparameter や setq と違い、その値は defconstant でのみ設定され、これらの書式で変更することができない。もし定数 *symbol* の値が、変更されようとしたならば、エラーが返される。しかし、defconstant は以前の定数値に上書きでき、上書きした場合は注意メッセージが出力される。

**keywordp** *obj* [関数]

もし *obj* が symbol で、そのホームパッケージが KEYWORD のとき T を返す。

**constantp** *symbol* [関数]

もし *symbol* が defconstant マクロで定数に宣言されているとき T を返す。

**documentation** *sym Optional type* [関数]

*sym* のために提示文字列 (documentation string) を取り出す。

**gensym** *Optional x* [関数]

g001 のような前置文字列と付属数字を組み合わせた新しい収容されていない symbol を作る。収容されていない symbol は、symbol に関連するパッケージがないため、パッケージ前置詞の部分に #: を示す。#: が前につく symbol は、読めない symbol で、リーダーではこれらの symbol への参照を作成することができない。x は、整数か文字列が可能で、接頭 (prefix) インデックスか接尾 (suffix) 値として使用される。

**gentemp** *Optional (prefix "T") (pkg \*package\*)* [関数]

pkg に収容される新しい symbol を作る。ほとんどのアプリケーションにおいて、gensym が gentemp よりも好まれる。なぜなら、収容されない symbol の方が高速に作ることができ、ガーベージコレクトも可能であるため。

## 7.2 パッケージ

パッケージは、symbol をグループ化するための区分された名前の付いた空間を与える。複数のプログラムが要求されるような膨大なソフトウェアシステムを開発しようとするとき、symbol (関数および変数名) が重複する問題を減少させるために Common Lisp でパッケージシステムが生まれた。それぞれのパッケージは、内部 symbol と外部 symbol を持つ。パッケージの中で symbol が作成されたとき、いつでも内部 symbol となる。export を使用することにより外部 symbol にすることができる。異なったパッケージの外部 symbol は、symbol の前にパッケージ名とコロン (:) をつけることにより参照することができる。例えば、x:\*display\* となる。他のパッケージの内部 symbol を参照する場合には、sys::free-threads のようにダブルコロン (::) を使用する。前にパッケージ名をつけることを省略するためには、import を用いる。その上、use-package を使用すれば、他のパッケージの全ての外部 symbol を import することができる。symbol を export あるいは import するとき、あらゆるパッケージ内の全ての symbol が独自の print-name を持つ必要があるため、symbol 名の重複を発見することができる。shadow は、パッケージから symbol を仮想的に削除することにより、存在する symbol と同じ名前の symbol を作成することができる。

Euslisp は次の 8 つのパッケージを定義する。

**lisp:** 全ての lisp 関数、マクロ、定数、など

**keyword:** キーワード symbol

**unix:** UNIX システムコールとライブラリ関数

**system:** システム管理または危険な関数; nicknames=sys,si

**compiler:** EusLisp コンパイラ; nicknames=comp

**user:** ユーザー領域

**geometry:** 幾何学クラスとその関数

**xwindow:** X-window インターフェース; nickname=x

これらのパッケージとユーザー定義パッケージは、システムの package-list に繋がられている。それは、list-all-packages よって得ることができる。それぞれのパッケージは、内部および外部 symbol を探索・位置付けるために 2 つのハッシュテーブルを管理する。また、パッケージは、その名前 (string または symbol) と nickname のリストとそのパッケージが使う他のパッケージリストを記憶している。\*package\* は、読み込み・印刷のための主なパッケージを持つグローバル変数である。もし \*package\* が user: でないならば、top-level プロンプトは、現在のパッケージを示すために mypkg:eus\$ のように変更される。

<b>*lisp-package*</b>	[定数]
Lisp パッケージ。	
<b>*user-package*</b>	[定数]
ユーザーパッケージ。	
<b>*unix-package*</b>	[定数]
UNIX パッケージ。	
<b>*system-package*</b>	[定数]
システムパッケージ。	
<b>*keyword-package*</b>	[定数]
キーワードパッケージ。	
<b>find-symbol</b> <i>string</i> <i>&amp;optional (package *package*)</i>	[関数]
<i>package</i> のなかで <i>print-name</i> として <i>string</i> をもつ symbol を見つける。もし見つかったとき、その symbol が返され、そうでないとき NIL が返される。	
<b>make-symbol</b> <i>string</i>	[関数]
<i>string</i> で示される名前の新しい収容されていない symbol を作る。	
<b>intern</b> <i>string</i> <i>&amp;optional (package *package*) (class symbol)</i>	[関数]
<i>string</i> と同じ <i>print-name</i> の symbol を見つけようとする。もし探索成功のとき、その symbol が返される。もし失敗したとき、 <i>string</i> という <i>print-name</i> を持つ symbol が新しく作られ、 <i>package</i> の中におかれる。	
<b>list-all-packages</b>	[関数]
今までに作られた全てのパッケージのリストを返す。	
<b>find-package</b> <i>name</i>	[関数]
パッケージの名前または <i>nickname</i> が <i>name</i> と同じものを探す。	
<b>make-package</b> <i>name</i> <i>&amp;key nicknames (use '(lisp))</i>	[関数]
<i>name</i> で示される名前の新しいパッケージを作る。 <i>name</i> は、string あるいは symbol でよい。もしパッケージが既に存在している場合、エラーが報告される。	
<b>in-package</b> <i>pkg</i> <i>&amp;key nicknames (uses '(lisp))</i>	[関数]
現在のパッケージ ( <i>*package*</i> の値) を <i>pkg</i> に変える。	
<b>package-name</b> <i>pkg</i>	[関数]
<i>pkg</i> パッケージの名前を文字列として返す。	
<b>package-nicknames</b> <i>pkg</i>	[関数]
<i>pkg</i> の <i>nickname</i> のリストを返す。	
<b>rename-package</b> <i>pkg new-name</i> <i>&amp;optional new-nicknames</i>	[関数]
<i>pkg</i> の名前を <i>new-name</i> に変更し、その <i>nickname</i> を <i>new-nicknames</i> に変更する。それらは、symbol か string または symbol か string のリストのどれでも可能である。	
<b>package-use-list</b> <i>pkg</i>	[関数]
<i>pkg</i> で使用されるパッケージリストを返す。	
<b>packagep</b> <i>pkg</i>	[関数]

もし *pkg* がパッケージのとき T を返す。

**use-package** *pkg* *Optional* (*curpkg* *\*package\**) [関数]

*pkg* を *curpkg* の use-list に付け加える。一旦追加すると、*pkg* のなかの symbol は、パッケージの前置詞なしで *curpkg* を見ることが可能になる。

**unuse-package** *pkg* *Optional* (*curpkg* *\*package\**) [関数]

*curpkg* の use-list から *pkg* を削除する。

**shadow** *sym* *Optional*(*pkg* *\*package\**) [関数]

存在する *sym* を隠すことによって、*pkg* 内に内部 symbol を作る。

**export** *sym* *Optional* (*pkg* *\*package\**) [関数]

*sym* は、symbol か symbol のリストである。export は、*sym* を他のパッケージから外部 symbol としてアクセス可能とする。実際に、*sym* は、*pkg* のなかの外部 symbol として記録される。もし symbol が export されると、パッケージマークとして single colon ":" を使ってアクセス可能となる。これに対して、export されていない symbol は double colon "::" で得られる。そのうえ、export された symbol は、use-package を使用したり、パッケージに import されたとき、コロンの必要がない。symbol が export されたかどうかは、それぞれの symbol にでなくそれが収容されているパッケージに属性付けられる。それで、symbol は 1 つのパッケージの内部にあり、その他の外部となる。export は、*pkg* が使用している他のパッケージの中の symbol 名と *sym* が重複していないかどうかを検査する。もし *sym* と同じ print name をもつ symbol があったならば、"symbol conflict" とエラーを報告する。

**unexport** *sym* *Optional* *pkg* [関数]

もし *sym* が *pkg* の外部 symbol であったならば、unexport され、内部 symbol となる。

**import** *sym* *Optional* (*pkg* *\*package\**) [関数]

*sym* は、symbol または symbol のリストである。import は、他のパッケージで定義された symbol を *pkg* からパッケージの前置詞なしで内部 symbol として見えるようにする。もし *sym* と同じ print-name を持った symbol が既にあったとき、"name conflict" とエラーを報告する。

**do-symbols** (*var pkg* *Optional* *result*) *Rest forms* [マクロ]

*pkg* において、( 内部あるいは外部 ) symbol に対して繰り返しをする。そのときの *forms* の評価が返される。

**do-external-symbols** (*var pkg* *Optional* *result*) *Rest forms* [マクロ]

*pkg* において、外部 symbol に対して繰り返しをする。そのときの *forms* の評価が返される。

**do-all-symbols** (*var* *Optional* *result*) *Rest forms* [マクロ]

全てのパッケージにおいて、symbol に対して繰り返しをする。そのときの *forms* の評価が返される。もし、1 つ以上のパッケージの中にその symbol が現れたならば、*forms* は、1 度以上評価される。



## 8 列、行列とテーブル

### 8.1 一般列

ベクトル (1 次元行列) とリストは、一般の列である。文字列 (string) は、文字 (character) のベクトルなので、列である。

`map`, `concatenate` や `coerce` における結果の型を明記するためには、クラスオブジェクトが `symbol` にバインドされていないので、引用符なしで `cons`, `string`, `integer-vector`, `float-vector` などのクラス名 `symbol` を使う。

`elt sequence pos` [関数]

`elt` は、`sequence` の中の `pos` 番目の位置の値を得たり、(`setf` とともに) 置いたりする最も一般的な関数である。`sequence` は、リストまたは任意のオブジェクト、`bit`, `char`, `integer`, `float` のベクトルである。`elt` は、多次元の行列に適用できない。

`length sequence` [関数]

`sequence` の長さを返す。ベクトルにおいて、`length` は一定の時間で終了する。しかし、リスト型においては、長さに比例した時間がかかる。`length` が、もし環状リストに適用されたとき、決して終了しない。代わりに `list-length` を使用すること。もし、`sequence` が `fill-pointer` を持つ行列ならば、`length` は行列全体のサイズを返すのではなく `fill-pointer` を返す。このような行列のサイズを知りたい場合には、`array-total-size` を使用すること。

`subseq sequence start &optional end` [関数]

`sequence` の `start` 番目から (`end`-1) 番目までをそっくりコピーした列を作る。`end` は、デフォルト値として `sequence` の長さをとる。

`copy-seq sequence` [関数]

`sequence` のコピーした列を作る。このコピーでは、`sequence` のトップレベルの参照のみがコピーされる。入れこリストのコピーには `copy-tree` を使い、再帰参照を持つような列のコピーには `copy-object` を使うこと。

`reverse sequence` [関数]

`sequence` の順番を逆にし、`sequence` と同じ型の新しい列を返す。

`nreverse sequence` [関数]

`nreverse` は、`reverse` の破壊 (destructive) バージョンである。`reverse` はメモリを確保するが、`nreverse` はしない。

`concatenate result-type &rest sequences` [関数]

全ての `sequence` を連結させる。それぞれの `sequence` は、なにかの列型である。`append` と違って、最後の一つまで含めた全ての列がコピーされる。`result-type` は、`cons`, `string`, `vector`, `float-vector` などのクラスである。

`coerce sequence result-type` [関数]

`sequence` の型を変更する。例えば、(`coerce '(a b c) vector`) = `#(a b c)` や (`coerce "ABC" cons`) = `(a b c)` である。`result-type` 型の新しい列が作られ、`sequence` のそれぞれの要素はその列にコピーされる。`result-type` は、`vector`, `integer-vector`, `float-vector`, `bit-vector`, `string`, `cons` またはそれらの 1 つを継承したユーザー定義クラスのうちの 1 つである。`coerce` は、`sequence` の型が `result-type` と同一である場合、コピーをする。

**map** *result-type function seq &rest more-seqs* [関数]  
*function* は、*seq* と *more-seqs* のそれぞれの  $N$  番目 ( $N = 0, 1, \dots$ ) の要素からなるリストに対して適用され、その結果は *result-type* の型の列に蓄積される。例えば、`(map float-vector #'(lambda (x) (* x x)) (float-vector 1 2 3))` のように書く。

**fill** *sequence item &key (start 0) (end (length sequence))* [関数]  
*sequence* の *start* 番目から (*end*−1) 番目まで、*item* で満たす。

**replace** *dest source &key start1 end1 start2 end2* [関数]  
*dest* 列の中の *start1* から *end1* までの要素が、*source* 列の中の *start2* から *end2* までの要素に置き換えられる。*start1* と *start2* のデフォルト値はゼロで、*end1* と *end2* のデフォルト値はそれぞれの列の長さである。もし片方の列がもう一方よりも長いならば、*end* は短い列の長さに一致するように縮められる。

**sort** *sequence compare &optional key* [関数]  
*sequence* は、Unix の quick-sort サブルーチンを使って破壊的に (destructively) にソートされる。*key* は、キーワードパラメータでなく、比較用のパラメータである。同じ要素を持った列のソートをするときは十分気をつけること。例えば、`(sort '(1 1) #'>)` は失敗する。なぜなら、1 と 1 の比較はどちらからでも失敗するからである。この問題を避けるために、比較として `#'>=` か `#'<=` のような関数を用いる。

**merge** *result-type seq1 seq2 pred &key (key #'identity)* [関数]  
2つの列 *seq1* と *seq2* は、*result-type* 型の1つの列に合併され、それらの要素は *pred* に記述された比較を満足する。

**merge-list** *list1 list2 pred key* [関数]  
2つのリストを合併させる。**merge** と違って、一般列は引数として許可されないが、**merge-list** は **merge** より実行が速い

次の関数は、1つの基本関数と **if** や **if-not** を後に付けた変形関数から成る。基本形は、少なくとも *item* と *sequence* の引数を持つ。*sequence* の中のそれぞれの要素と *item* を比較し、何かの処理をする。例えば、インデックスを探したり、現れる回数を数えたり、*item* を削除したりなど。変形関数は、*predicate* と *sequence* の引数を持つ。*sequence* のそれぞれの要素に *predicate* を適用し、もし *predicate* が *non-NIL* を返したとき (**if** version)、または *NIL* を返したとき (**if-not** version) に何かをする。

**position** *item seq &key start end test test-not key (count 1)* [関数]  
*seq* の中から *item* と同一な要素を探し、その要素の中で *:count* 番目に現れた要素のインデックスを返す。その探索は、*:start* 番目の要素から始め、それ以前の要素は無視する。デフォルトの探索は、*eq1* で実行されるが、*test* か *test-not* パラメータで変更できる。

**position-if** *predicate seq &key start end key* [関数]

**position-if-not** *predicate seq &key start end key* [関数]

**find** *item seq &key start end test test-not key (count 1)* [関数]  
*seq* の中の *start* 番目の要素から *:end* 番目の要素までの間で要素を探し、その探された要素の内、*:count* 番目の要素を返す。その要素は、*:test* か *:test-not* に `#'eq1` 以外のものが記述されていないなら、*item* と同じものである。

**find-if** *predicate seq &key start end key (count 1)* [関数]  
*seq* の要素の中で *predicate* が *non-NIL* を返す要素の内、*:count* 番目の要素を返す。

**find-if-not** *predicate seq &key start end key* [関数]

**count** *item seq &key start end test test-not key* [関数]  
*seq* の中の *:start* 番目から *:end* 番目までの要素に *item* が何回現れるか数える。

**count-if** *predicate seq &key start end key* [関数]  
*predicate* が non-NIL を返す *seq* 内の要素数を数える。

**count-if-not** *predicate seq &key start end key* [関数]

**remove** *item seq &key start end test test-not key count* [関数]  
*seq* の中の *:start* 番目から *:end* 番目までの要素のなかで、*item* と同一の要素を探し、*:count* (デフォルト値は ) 番目までの要素を削除した新しい列を作る。もし、*item* が一回のみ現れることが確定しているなら、無意味な探索を避けるために、*:count=1* を指定すること。

**remove-if** *predicate seq &key start end key count* [関数]

**remove-if-not** *predicate seq &key start end key count* [関数]

**remove-duplicates** *seq &key start end key test test-not count* [関数]  
*seq* の中から複数存在する *item* を探し、その中の 1 つだけを残した新しい列を作る。

**delete** *item seq &key start end test test-not key count* [関数]  
*delete* は、*seq* 自体を修正し、新しい列を作らないことを除いては、**remove** 同じである。もし、*item* が一回のみ現れることが確定しているなら、無意味な探索を避けるために、*:count=1* を指定すること。

**delete-if** *predicate seq &key start end key count* [関数]

**delete-if-not** *predicate seq &key start end key count* [関数]  
**remove** や **delete** の *:count* デフォルト値は、1,000,000 である。もし列が長く、削除したい要素が一回しか現れないときは、*:count* を 1 と記述すべきである。

**substitute** *newitem olditem seq &key start end test test-not key count* [関数]  
*seq* の中で *:count* 番目に現れた *olditem* を *newitem* に置き換えた新しい列を返す。デフォルトでは、全ての *olditem* を置き換える。

```
(substitute #\Space #\_ "Euslisp_euslisp") ;; => "Euslisp euslisp"
```

**substitute-if** *newitem predicate seq &key start end key count* [関数]

**substitute-if-not** *newitem predicate seq &key start end key count* [関数]

**nsubstitute** *newitem olditem seq &key start end test test-not key count* [関数]  
*seq* の中で *count* 番目に現れた *olditem* を *newitem* に置き換え、元の列 *seq* に返す。デフォルトでは、全ての *olditem* を置き換える。

**nsubstitute-if** *newitem predicate seq &key start end key count* [関数]

**nsubstitute-if-not** *newitem predicate seq  $\mathcal{E}$ key start end key count*

[関数]

## 8.2 リスト

**listp** *object* [関数]

オブジェクトが `cons` のインスタンスかもしくは `NIL` ならば、`T` を返す。

**consp** *object* [関数]

`(not (atom object))` と同一である。`(consp '())` は `NIL` である。

**car** *list* [関数]

*list* の最初の要素を返す。`NIL` の `car` は `NIL` である。`atom` の `car` はエラーとなる。`(car '(1 2 3)) = 1`

**cdr** *list* [関数]

*list* の最初の要素を削除した残りのリストを返す。`NIL` の `cdr` は `NIL` である。`atom` の `cdr` はエラーとなる。`(cdr '(1 2 3)) = (2 3)`

**cadr** *list* [関数]

`(cadr list) = (car (cdr list))`

**cddr** *list* [関数]

`(cddr list) = (cdr (cdr list))`

**cdar** *list* [関数]

`(cdar list) = (cdr (car list))`

**caar** *list* [関数]

`(caar list) = (car (car list))`

**caddr** *list* [関数]

`(caddr list) = (car (cdr (cdr list)))`

**caadr** *list* [関数]

`(caadr list) = (car (car (cdr list)))`

**cadar** *list* [関数]

`(cadar list) = (car (cdr (car list)))`

**caaar** *list* [関数]

`(caaar list) = (car (car (car list)))`

**cdadr** *list* [関数]

`(cdadr list) = (cdr (car (cdr list)))`

**cdaar** *list* [関数]

`(cdaar list) = (cdr (car (car list)))`

**cdddr** *list* [関数]

`(cdddr list) = (cdr (cdr (cdr list)))`

**cddar** *list* [関数]

`(cddar list) = (cdr (cdr (car list)))`

**first** *list* [関数]

*list* の最初の要素を取り出す。second, third, fourth, fifth, sixth, seventh, eighth もまた定義されている。(first list) = (car list)

**nth** *count list* [関数]

*list* 内の *count* 番目の要素を返す。(nth 1 list) は、(second list) あるいは (elt list 1) と等価である。

**nthcdr** *count list* [関数]

*list* に cdr を *count* 回適用した後のリストを返す。

**last** *list* [関数]

*list* の最後の要素でなく、最後の cons を返す。

**butlast** *list &optional (n 1)* [関数]

*list* の最後から *n* 個の要素を削除したリストを返す。

**cons** *car cdr* [関数]

*car* が *car* で cdr が *cdr* であるような新しい cons を作る。

**list** *&rest elements* [関数]

makes a list of *elements*.

**list\*** *&rest elements* [関数]

*element* を要素とするリストを作る。しかし、最後の要素は cons されるため、atom であってはならない。例えば、(list\* 1 2 3 '(4 5)) = (1 2 3 4 5) である。

**list-length** *list* [関数]

*list* の長さを返す。*list* は、環状リストでも良い。

**make-list** *size &key initial-element* [関数]

*size* 長さで要素が全て *:initial-element* のリストを作る。

**rplaca** *cons a* [関数]

*cons* の car を *a* に置き換える。setf と car の使用を推薦する。(rplaca cons a) = (setf (car cons) a)

**rplacd** *cons d* [関数]

*cons* の cdr を *d* に置き換える。setf と cdr の使用を推薦する。(rplacd cons d) = (setf (cdr cons) d)

**memq** *item list* [関数]

member に似ている。しかしテストはいつも eq で行う。

**member** *item list &key key (test #'eq) test-not* [関数]

*list*の中から条件にあった要素を探す。*list*の中から *item*を探索し、*:test*の条件にあったものがなければ NIL を返す。見つかったならば、それ以降をリストとして返す。この探索は、最上位のリストに対して行なわれる。*:test*のデフォルトは #'eq である。(member 'a '(g (a y) b a d g e a y))=(a d g e a y)

**assq** *item alist* [関数]

**assoc** *item alist &key key (test #'eq) test-not* [関数]

*alist* の要素の *car* が *:test* の条件にあった最初のを返す。合わなければ、NIL を返す。*:test* のデフォルトは *#'eq* である。(assoc '2 '((1 d t y)(2 g h t)(3 e x g))=(2 g h t)

**rassoc** *item alist* [関数]

*cdr* が *item* に等しい *alist* のなかの最初の組を返す。

**pairlis** *l1 l2 &optional alist* [関数]

*l1* と *l2* の中の一致する要素を対にしたリストを作る。もし *alist* が与えられたとき、*l1* と *l2* から作られた対リストの最後に連結させる。

**acons** *key val alist* [関数]

*alist* に *key val* の組を付け加える。(cons (cons key val) alist) と同等である。

**append** &rest *list* [関数]

新しいリストを形成するために *list* を連結させる。最後のリストを除いて、*list* のなかの全ての要素はコピーされる。

**nconc** &rest *list* [関数]

それぞれの *list* の最後の *cdr* を置き換える事によって、*list* を破壊的に (destructively) 連結する。

**subst** *new old tree* [関数]

*tree* の中のすべての *old* を *new* に置き換える。

**flatten** *complex-list* [関数]

atom やいろんな深さのリストを含んだ *complex-list* を、1つの線形リストに変換する。そのリストは、*complex-list* 中のトップレベルに全ての要素を置く。(flatten '(a (b (c d) e))) = (a b c d e)

**push** *item place* [マクロ]

*place* にバインドされたスタック (リスト) に *item* を置く。

**pop** *stack* [マクロ]

*stack* から最初の要素を削除し、それを返す。もし *stack* が空 (NIL) ならば、NIL を返す。

**pushnew** *item place &key test test-not key* [マクロ]

もし *item* が *place* のメンバーでないなら、*place* リストに *item* を置く。*:test*, *:test-not* と *:key* 引数は、*member* 関数に送られる。

**adjoin** *item list* [関数]

もし *item* が *list* に含まれてないなら、*list* の最初に付け加える。

**union** *list1 list2 &key (test #'eq) test-not (key #'identity)* [関数]

2つのリストの和集合を返す。

**subsetp** *list1 list2 &key (test #'eq) test-not (key #'identity)* [関数]

*list1* が *list2* の部分集合であること、すなわち、*list1* のそれぞれの要素が *list2* のメンバーであることをテストする。

**intersection** *list1 list2 &key (test #'eq) test-not (key #'identity)* [関数]

2つのリスト *list1* と *list2* の積集合を返す。

**set-difference** *list1 list2 &key (test #'eq) test-not (key #'identity)* [関数]

*list1* にのみ含まれていて *list2* に含まれていない要素からなるリストを返す。

**set-exclusive-or** *list1 list2 &key (test #'eq) test-not (key #'identity)* [関数]

*list1* および *list2* にのみ現れる要素からなるリストを返す。

**list-insert** *item pos list*

[関数]

*list* の *pos* 番目の要素として *item* を挿入する (元のリストを変化させる)。もし *pos* が *list* の長さより大きいなら、*item* は最後に **nconc** される。(list-insert 'x 2 '(a b c d)) = (a b x c d)

**copy-tree** *tree*

[関数]

入れこリストである *tree* のコピーを返す。しかし、環状参照はできない。環状リストは、**copy-object** でコピーできる。実際に、**copy-tree** は (subst t t tree) と簡単に記述される。

**mapc** *func arg-list &rest more-arg-lists*

[関数]

*arg-list* や *more-arg-lists* それぞれの  $N$  番目 ( $N = 0, 1, \dots$ ) の要素からなるリストに *func* を適用する。適用結果は無視され、*arg-list* が返される。

**mapcar** *func &rest arg-list*

[関数]

*arg-list* のそれぞれの要素に *func* を **map** し、その全ての結果のリストを作る。例えば、(mapcar #'(lambda (x) (\* x x)) '(1 2 3)) のように書く。mapcar を使う前に、**dolist** を試すこと。

**mapcan** *func arg-list &rest more-arg-lists*

[関数]

*arg-list* のそれぞれの要素に *func* を **map** し、**nconc** を用いてその全ての結果のリストを作る。**nconc** は **NIL** に対して何もしないため、mapcan は、*arg-list* の要素にフィルタをかける (選択する) のに合っている。



### 8.3 ベクトルと行列

7次元以内の行列が許可されている。1次元の行列は、ベクトルと呼ばれる。ベクトルとリストは、列としてグループ化される。もし、行列の要素がいろんな型であったとき、その行列は一般化されていると言う。もし、行列が `fill-pointer` を持ってなく、他の行列で置き換えられなく、拡張不可能であるなら、その行列は簡略化されたと言う。

全ての行列要素は、`aref`により取り出すことができ、`aref`を用いて `setf`により設定することができる。しかし、一次元ベクトルのために簡単で高速なアクセス関数がある。`svref`は一次元一般ベクトル、`char`と`schar`は一次元文字ベクトル(文字列)、`bit`と`sbit`は一次元ビットベクトルのための高速関数である。これらの関数はコンパイルされたとき、アクセスは `in-line` を拡張し、型チェックと境界チェックなしに実行される。

ベクトルもまたオブジェクトであるため、別のベクトルクラスを派生させることができる。5種類の内部ベクトルクラスがある。`vector`、`string`、`float-vector`、`integer-vector`と`bit-vector`である。ベクトルの作成を容易にするために、`make-array`関数がある。要素の型は、`:integer`、`:bit`、`:character`、`:float`、`:foreign` あるいはユーザーが定義したベクトルクラスの内の一つでなければならない。`:initial-element`と`:initial-contents`のキーワード引数は、行列の初期値を設定するために役に立つ。

**array-rank-limit** [定数]

7. 行列の最大次元を示す。

**array-dimension-limit** [定数]

`#x1fffff`。各次元の最大要素数を示す。論理的な数であって、システムの物理メモリあるいは仮想メモリの大きさによって制限される。

**vectorp** *object* [関数]

行列は1次元であってもベクトルではない。*object*が`vector`、`integer-vector`、`float-vector`、`string`、`bit-vector` あるいはユーザーで定義したベクトルなら `T` を返す。

**vector** *rest elements* [関数]

*elements* からなる一次元ベクトルを作る。

**make-array** [関数]

*dims* &*key* (element-type vector)  
*initial-contents*  
*initial-element*  
*fill-pointer*  
*displaced-to*  
*displaced-index-offset* 0)  
*adjustable*

ベクトルか行列を作る。*dims* は、整数かリストである。もし *dims* が整数なら、一次元ベクトルが作られる。

**svref** *vector pos* [関数]

*vector* の *pos* 番目の要素を返す。*vector* は、一次元一般ベクトルでなければならない。

**aref** *vector* *rest indices* [関数]

*vector* の *indices* によってインデックスされる要素を返す。*indices* は、整数であり、*vector* の次元の数だけ指定する。`aref` は、非効率的である。なぜなら、*vector* の型に従うように変更する必要があるためである。コンパイルコードの速度を改善するため、できるだけ型の宣言を与えるべきである。

**vector-push** *val array* [関数]  
*array* の fill-pointer 番目のスロットに *val* を保管する。*array* は、fill-pointer を持っていなければならない。*val* が保管された後、fill-pointer は、次の位置にポイントを 1 つ進められる。もし、行列の境界よりも大きくなったとき、エラーが報告される。

**vector-push-extend** *val array* [関数]  
*array* の fill-pointer が最後に到達したとき、自動的に *array* のサイズが拡張されることを除いては、**vector-push** と同じである。

**arrayp** *obj* [関数]  
もし *obj* が行列またはベクトルのインスタンスであるなら T を返す。

**array-total-size** *array* [関数]  
*array* の要素数の合計を返す。

**fill-pointer** *array* [関数]  
*array* の fill-pointer を返す。fill-pointer を持っていなければ NIL を返す。

**array-rank** *array* [関数]  
*array* の次元数を返す。

**array-dimensions** *array* [関数]  
*array* の各次元の要素数をリストで返す。

**array-dimension** *array axis* [関数]  
**array-dimension** は、*array* の *axis* 番目の次元を返す。*axis* はゼロから始まる。

**bit** *bitvec index* [関数]  
*bitvec* の *index* 番目の要素を返す。ビットベクトルの要素を変更するには、**setf** と **bit** を使用すること。

**bit-and** *bits1 bits2* *Optional result* [関数]

**bit-ior** *bits1 bits2* *Optional result* [関数]

**bit-xor** *bits1 bits2* *Optional result* [関数]

**bit-eqv** *bits1 bits2* *Optional result* [関数]

**bit-nand** *bits1 bits2* *Optional result* [関数]

**bit-nor** *bits1 bits2* *Optional result* [関数]

**bit-not** *bits1* *Optional result* [関数]  
同じ長さの *bits1* と *bits2* というビットベクトルにおいて、それらの **and**, **inclusive-or**, **exclusive-or**, 等価, **not-and**, **not-or** と **not** がそれぞれ返される。

## 8.4 文字と文字列

EusLisp には、文字型がない。文字は、integer によって表現されている。ファイル名を現わす文字列を扱うためには、??節に書かれている `pathname` を使うこと。

**digit-char-p** *ch* [関数]

もし *ch* が #\0 ~ #\9 なら T を返す。

**alpha-char-p** *ch* [関数]

もし *ch* が #\A ~ #\Z または #\a ~ #\z なら、T を返す。

**upper-case-p** *ch* [関数]

もし *ch* が #\A ~ #\Z なら、T を返す。

**lower-case-p** *ch* [関数]

もし *ch* が #\a ~ #\z なら、T を返す。

**alphanumericp** *ch* [関数]

もし *ch* が #\0 ~ #\9、#\A ~ #\Z または #\a ~ #\z なら、T を返す。

**char-upcase** *ch* [関数]

*ch* を大文字に変換する。

**char-downcase** *ch* [関数]

*ch* を小文字に変換する。

**char** *string index* [関数]

*string* の *index* 番目の文字を返す。

**schar** *string index* [関数]

*string* から文字を抜き出す。*string* の型が明確に解っていて、型チェックを要しないときのみ、**schar** を使うこと。

**stringp** *object* [関数]

*object* がバイト (256 より小さい正の整数) のベクトルなら、T を返す。

**string-upcase** *str* [*key* *start* *end*] [関数]

*str* を大文字の文字列に変換して、新しい文字列を返す。

**string-downcase** *str* [*key* *start* *end*] [関数]

*str* を小文字の文字列に変換して、新しい文字列を返す。

**nstring-upcase** *str* [関数]

*str* を大文字の文字列に変換し、元に置き換える。

**nstring-downcase** *str* [*key* *start* *end*] [関数]

*str* を小文字の文字列に変換し、元に置き換える。

**string=** *str1 str2* [*key* *start1* *end1* *start2* *end2*] [関数]

もし *str1* が *str2* と等しいとき、T を返す。**string=** は、大文字・小文字を判別する。

**string-equal** *str1 str2* [*key* *start1* *end1* *start2* *end2*] [関数]

*str1* と *str2* の等価性をテストする。**string-equal** は、大文字・小文字を判別しない。

**string object** [関数]

*object* の文字列表現を得る。もし *object* が文字列なら、*object* が返される。もし *object* が symbol なら、その pname がコピーされ、返される。(equal (string 'a) (symbol-pname 'a))=T であるが、(eq (string 'a) (symbol-pname 'a))=NIL である。もし *object* が数値なら、それを文字列にしたものが返される (これは Common Lisp と非互換である)。もっと複雑なオブジェクトから文字列表現を得るためには、最初の引数を NIL にした format 関数を用いること。

**string< str1 str2** [関数]

**string<= str1 str2** [関数]

**string> str1 str2** [関数]

**string>= str1 str2** [関数]

**string-left-trim bag str** [関数]

**string-right-trim bag str** [関数]

*str* は、左 (右) から探索され、もし *bag* リスト内の文字を含んでいるなら、その要素を削除する。一旦 *bag* に含まれない文字が見つかったら、その後の探索は中止され、*str* の残りが返される。

**string-trim bag str** [関数]

*bag* は、文字コードの列である。両端に *bag* に書かれた文字を含まない *str* のコピーが作られ、返される。

**substringp sub string** [関数]

*sub* 文字列が *string* に部分文字列として含まれるなら、T を返す。大文字・小文字を判別しない。

#### 8.4.1 日本語の扱い方

euslisp で日本語を扱いたい時、文字コードは UTF-8 である必要がある。

例えば concatenate を用いると、リストの中の日本語を連結することが出来る。ROS のトピックとして一つずつ取ってきた日本語を、連結することで一つの string 型の言葉に変換したい時などに便利である。

```
(concatenate string "け" "ん" "し" "ろ" "う")    "けんしろう"
```

最初から全ての文字がリストに入っていて、文字を連結したい時はこのようにすればよい。

```
(reduce #'(lambda (val1 val2) (concatenate string val1 val2)) (list "我" "輩" "は" "ビ" "ー" "ア" "ー" "ル" "ツ" "ー" "で" "あ" "る"))
```

"我輩はピーアールツーである"

coerce を用いて、次のように書くことも出来る。

```
(coerce (append (coerce "私はナオより" cons) (coerce "背が高い" cons)) string)
```

"私はナオより背が高い"

## 8.5 Foreign String

`foreign-string` は、EusLisp のヒープ外にあるバイトベクトルの 1 種である。普通の文字列は、長さバイトの列を持ったオブジェクトであるが、`foreign-string` は、長さ文字列本体のアドレスを持っている。`foreign-string` は文字列であるが、いくつかの文字列および列に対する関数は適用できない。`length`、`aref`、`replace`、`subseq` と `copy-seq` だけが `foreign-string` を認識し、その他の関数の適用はクラッシュの原因となる恐れがある。

`foreign-string` は、`/dev/a??d??`(`??`は 32 あるいは 16) の特殊ファイルで与えられる I/O 空間を参照することがある。そのデバイスがバイトアクセスにのみ応答する I/O 空間の一つに割り当てられた場合、`replace` は、いつもバイト毎に要素をコピーする。メモリの large chunk を連続的にアクセスしたとき、比較的遅く動作する。。

`make-foreign-string` *address length*

[関数]

*address* の位置から *length* バイトの `foreign-string` のインスタンスを作る。例えば、`(make-foreign-string (unix:malloc 32) 32)` は、EusLisp のヒープ外に位置する 32 バイトメモリを参照部分として作る。

## 8.6 ハッシュテーブル

hash-table は、キーで連想される値を探すためのクラスである (assoc でもできる)。比較的大きな問題において、hash-table は assoc より良い性能を出す。キーと値の組数が増加しても探索に要する時間は、一定のままである。簡単に言うと、hash-table は 100 以上の要素から探す場合に用い、それより小さい場合は assoc を用いるべきである。

hash-table は、テーブルの要素数が rehash-size を越えたなら、自動的に拡張される。デフォルトとして、テーブルの半分が満たされたとき拡張が起こるようになっている。sxhash 関数は、オブジェクトのメモリアドレスと無関係なハッシュ値を返し、オブジェクトが等しい (equal) ときのハッシュ値はいつも同じである。それで、hash-table はデフォルトのハッシュ関数に sxhash を使用しているので、再ロード可能である。sxhash がロバストで安全な間は、列や tree の中のすべての要素を探索するため、比較的に遅い。高速なハッシュのためには、アプリケーションにより他の特定のハッシュ関数を選んだ方がよい。ハッシュ関数を変えるためには、hash-table に :hash-function メッセージを送信すれば良い。簡単な場合、ハッシュ関数を #'sxhash から #'sys:address に変更すればよい。EusLisp 内のオブジェクトのアドレスは決して変更されないため、#'sys:address を設定することができる。

**sxhash** *obj* [関数]

*obj* のハッシュ値を計算する。equal な 2 つのオブジェクトでは、同じハッシュ値を生じることが保証されている。symbol なら、その pname に対するハッシュ値を返す。number なら、その integer 表現を返す。list なら、その要素全てのハッシュ値の合計が返される。string なら、それぞれの文字コードの合計をシフトしたものが返される。その他どんなオブジェクトでも、sxhash はそれぞれのスロットのハッシュ値を再帰的呼出しで計算し、それらの合計を返す。

**make-hash-table** *&key (size 30) (test #'eq) (rehash-size 2.0)* [関数]

hash-table を作り、返す。

**gethash** *key htab* [関数]

*htab* の中から *key* と一致する値を得る。gethash は、setf を組み合わせることにより *key* に値を設定することにも使用される。hash-table に新しい値が登録され、そのテーブルの埋まったスロットの数が 1/rehash-size を越えたとき、hash-table は自動的に 2 倍の大きさに拡張される。

**remhash** *key htab* [関数]

*htab* の中から *key* で指定されたハッシュ登録を削除する。

**maphash** *function htab* [関数]

*htab* の要素全てを *function* で map する。

**hash-table-p** *x* [関数]

もし *x* が hash-table クラスのインスタンスなら、T を返す。

**hash-table** [クラス]

```
:super      object
:slots      (key value count
              hash-function test-function
              rehash-size empty deleted)
```

hash-table を定義する。*key* と *value* は大きさが等しい一次元ベクトルである。*count* は、*key* や *value* が埋まっている数である。*hash-function* のデフォルトは sxhash である。*test-function* のデフォルトは eq である。*empty* と *deleted* は、*key* ベクトルのなかで空または削除された数を示す symbol(パッケージに

収容されていない) である。

**:hash-function** *newhash*

[メソッド]

この hash-table のハッシュ関数を *newhash* に変更する。*newhash* は、1 つの引数を持ち、integer を返す関数でなければならない。*newhash* の 1 つの候補として `sys:address` がある。

## 8.7 キュー

queue は FIFO(first-in first-out) 形式で要素の追加や検索を可能にするデータ構造である。car が queue の実体であり、この queue のインスタンスを q とすると、その配列は (print (car q)) で表示できる。cdr に最も最近に追加された要素が確保される。

**queue** [クラス]

```
:super    cons
:slots    (car cdr)
```

FIFO queue を定義する。

**:init** [メソッド]

queue を初期化する。

**:enqueue val** [メソッド]

この queue に x を最新の要素として追加する。

**:dequeue** *Optional (error-p nil)* [メソッド]

この queue の最も過去に追加された要素を返し、queue から削除する。queue が空の場合、error-p が NIL でない場合はエラーを表示し、それ以外の場合は NIL を返す。

**:empty?** [メソッド]

この queue が空の場合、T を返す。

**:length** [メソッド]

この queue の長さを返す。

**:trim s** [メソッド]

この queue の要素のうち古いものを破棄し、queue の長さを s とする。

**:search item** *Optional (test #'equal)* [メソッド]

この queue に item が存在するか調べる。もし無ければ NIL を返す。

**:delete item** *Optional (test #'equal) (count 1)* [メソッド]

この queue から item と同一の要素を探し、:count 番目までの要素を削除する。

**:first** [メソッド]

この queue の先頭の要素（最も過去に追加された要素）を返す。

**:last** [メソッド]

この queue の最後の要素（最も最近に追加された要素）を返す。



## 9 ストリームと入出力

### 9.1 ストリーム

定義済みストリームは次のものであり、echo-stream と concatenated-stream は利用できない。

**\*standard-input\*** 標準入力 stdin fd=0

**\*standard-output\*** 標準出力 stdout fd=1

**\*error-output\*** 標準エラー出力 stderr fd=2 bufsize=1

**\*terminal-io\*** **\*standard-input\***と**\*standard-output\*** で作られる入出力ストリーム

**stream-p** *object* [関数]  
*object* が stream, io-stream がそのサブクラスから作られているとき T を返す。

**input-stream-p** *object* [関数]  
*object* がストリームで読み込み可能であれば、T を返す。

**output-stream-p** *object* [関数]  
*object* がストリームで書き込み可能であれば、T を返す。

**io-stream-p** *object* [関数]  
*object* が読み書き可能なストリームであれば、T を返す。

**open** [関数]  
*path* *key* (direction :input)  
 (if-exists :new-version)  
 (if-does-not-exist 'default)  
 (permission #o644)  
 (buffer-size 512)

**open** は、*path* で指定されたファイルと結合されるストリームを作る。*path* は、文字列かパス名でよい。*:direction* は、:input, :output または :io のどれか 1 つでなければならない。いくつかの open オプション:append, :new-version, :overwrite, :error と NIL が *:if-exists* のパラメータとして許される。しかしながら、このパラメータは *:direction* が :input のとき無視される。*:if-does-not-exist* には、:error, :create か NIL のどれか 1 つをとる。*:new-version*, :rename と :supersede は認識されない。デフォルトとして、*:direction* が :output か :io でファイルが存在するとき、そのファイルに上書きする。*:input* において、ファイルがないとき、エラーが報告される。ファイルの存在を知るために、probe-file を使うことができる。*:buffer-size* のデフォルト値は 512 バイト、*:permission* のデフォルト値は #0644 である。SunOS4 は、同時に 60 ファイルのオープンを許可している。

**with-open-file** (*svar path &rest open-options*) *&rest forms* [マクロ]  
*path* という名のファイルが、*open-options* でオープンされ、そのストリームは *svar* にバインドされる。それから *forms* が評価される。ストリームは、*forms* の評価が終るかまたは throw, return-from やエラーで脱出したとき、自動的にクローズされる。with-open-file は、unwind-protect によって close とその内部書式を一緒にして定義されるマクロである。

**close** *stream* [関数]

*stream* がクローズされ、成功したら `T` を返す。*stream* が既にクローズされていた場合、`NIL` が返される。ストリームは、そのストリームオブジェクトが参照するものがないなら、GC によって自動的にクローズされる。

**make-string-input-stream** *string* [関数]  
*string* から入力ストリームを作る。

**make-string-output-stream** *ℓ optional size* [関数]  
*size* 長さの文字列のために出力ストリームを作る。その長さは自動的に拡張される。そのため、*size* は初期化時に配置する文字列のための補助情報である。

**get-output-stream-string** *string-stream* [関数]  
*string-stream* に文字列を出力する。

**make-broadcast-stream** *ℓ rest output-streams* [関数]  
広報 (broadcast) ストリームを作り、このストリームに書かれたメッセージはすべての *output-streams* へ転送される。

## 9.2 リーダ (reader)

リーダのグローバル変数は：

**\*read-base\*** 読み込時の基数；デフォルトは 10

**\*readtable\*** reader 構文を決定するカレント読み込みテーブル

Reader のデフォルトマクロ文字は：

(	リスト読み込み
"	文字列読み込み
'	引用符表現読み込み
#	マクロ変換
;	コメント
`	back-quote
,	list-time eval
@	追加
%	C 言語表記の数式読み込み

エスケープ文字：

\	単一文字エスケープ
...	多重文字エスケープ

エスケープされていない symbol が読まれると、全ての構成される文字はデフォルトで大文字に変換され、そして大文字の symbol は内部に蓄えられる。例えば、'abc と 'ABC は同じ symbol とみなされる。エスケープは、それらを区別するのに必要である。'|ABC|, 'ABC と 'abc は同一であるが、'|abc| と 'abc は違う symbol である。デフォルトとして、大文字の symbol を入力したときでさえ、その symbol を表示するときは EusLisp のプリンタが内部の大文字表現から小文字に変換する。この変換は、プリンタによって実行されている。この変換は、:UPCASE を \*print-case\* に設定することにより、禁止される。

10. は整数の 10 として読まれ、実数の 10.0 ではない。'.' がパッケージマーカーとして予約されているので、'|g : pcube| のように symbol を構成するものとして使うとき、エスケープ化しなければならない。この制限は、文字 '.' の構文により強制されないが、アルファベット順や letter の意味を決定する属性により強制される。その文字の属性は、リーダから堅く結ばれる (hardwired)。したがって、copy-readtable で新しい readtable を作ったり、set-syntax-from-char で文字のための構文的意味を組み直したりすることにより、ある文字の構文を変更可能であるが、その属性はどのようにしても変更することができない。その一方で、数字はいつも数字であり、アルファベットはアルファベットで、数値を表現するために '#\$%&' の様な文字を使用することはできない。

% は、EusLisp で拡張 read-macro 文字となっている。挿入記述により書かれた数式の前に % を付けることにより、その数式は lisp 用の式に変換される。具体例を上げると、%(1 + 2 \* 3 / 4.0) は (+ 1 (/ (\* 2 3) 4.0)) に変換され、結果は 2.5 となる。C の様な関数呼出や行列参照も、lisp 形式に変換される。従って、%(sin(x) + a[1]) は (+ (sin x) (aref a 1)) として評価される。1 つ以上の引数を持つ関数や 2 次元以上の行列は、func(a b c ...) や ary[1 2 3 ...] のように記述し、func(a,b,c) や ary[1][2][3] のように書かない。相対表現や割り当てもまた、正しく扱われる。それで、%(a < b) は (< a b) に変換され、%(a[0] = b[0] \* c[0]) は (setf (aref a 0) (\* (aref b 0) (aref c 0))) として得られる。単純な最適化は、

重複した関数呼出や行列参照をなくすことである。`%(sin(x) + cos(x) / sin(x))` は `(let* ((temp (sin x))) (+ temp (/ (cos x) temp)))` のように変換される。

マクロ変換は#文字が前に付いている。数値 (integer) 引数は、#とマクロ変換文字の間に与えられる。これは、どの数字 (0 .. 9) もマクロ変換文字として定義できないことを意味する。リーダの標準のマクロ変換文字は次の通り：

#nA(..) 行列

#B 2進数

#D [度] から [ラジアン] への変換; #D180 = 3.14

#F(...) 実数ベクトル

#nF(..) 実数行列; #2F(..) (..) is matrix

#I(...) 整数ベクトル

#nI(..) 整数行列

#J(...) 一般オブジェクト #J(myclass ....); 古い定義

#O 8進数

#P パス名

#R [ラジアン] から [度] への変換; #R3.14 = 180.0

#S(classname slotname1 val1 slotname2 val2 ...) 構造体 (あらゆるオブジェクト)

#V(...) ベクトル #V(vectorclass ...)

#X 16進数

#(...) ベクトル

#n# ラベル参照

#n= ラベル定義

#' 関数; コンパイルコードあるいは lambda-closure

#\ 文字

#, 読み込み時に評価

#+ 条件読みだし (positive)

#- 条件読みだし (negative)

#\* ビットベクトル

#: 収容されてない symbol

#|...|# コメント; 入れ子可能

いくつかのリーダ関数は、*eof-error-p*、*eof-value* や *recursive-p* のパラメータを持っている。最初の 2 つのパラメータは、リーダが end-of-file に出会ったときの動作を制御する。*eof-error-p* のデフォルトは、T である。これは、eof 時のエラーの原因となる。eof の発生を知りたかったり、snatch control にシステムエラーを渡したくないなら、*eof-error-p* に NIL を指定すること。それで、読み込みの最中に eof が現れたとき、リーダはエラーラップに入る代りに *eof-value* を返す。*eof-value* のデフォルトは、NIL である。そのため、実際に NIL が読まれたのか eof が現れたのか判別できない。それらを判別するためには、ストリームに決して現れない値を与えること。そのような特殊データオブジェクトを作るには、cons か gensym を使用すること。

*recursive-p* は、read-macro 関数にしばしば使用される。それは、リーダを再帰的に呼び出す。*recursive-p* の non-NIL 値は、読み込み処理がどこかで始まっていて、#n=や#n#によってラベル付けされる書式の読み込みのために内部テーブルを初期化すべきでないことをリーダに告げている。

**read** *Optional stream (eof-error-p t) (eof-value nil) recursive-p* [関数]  
s 表現を 1 つ読み込む。

**read-delimited-list** *delim-char Optional stream recursive-p* [関数]  
*delim-char* で終了する s 表現を読み込む。これは、コンマで区切られたリストや#\[ のような特殊文字で終る数列を読むために役立つ。

**read-line** *Optional stream (eof-error-p t) (eof-value nil)* [関数]  
#\newline(改行) で終了する 1 行を読み込む。返された文字列には、最後の改行文字を含まない。

**read-char** *Optional stream (eof-error-p t) (eof-value nil)* [関数]  
1 文字読み込み、その整数表現を返す。

**read-from-string** *string Optional (eof-error-p t) (eof-value nil)* [関数]  
*string* から s 表現を読み込む。最初の s 表現のみ読み込むことができる。もし、複数の s 表現を持つ *string* からの連続読み込み処理が必要であるならば、make-string-input-stream で作られる string-stream を用いること。

**unread-char** *char Optional stream* [関数]  
*stream* に *char* を戻す。1 文字を越えて連続に戻すことはできない。

**peek-char** *Optional stream (eof-error-p t) (eof-value nil)* [関数]  
*stream* から 1 文字を読み込むが、*stream* のバッファからその文字を削除しない。これは read-char に続いて unread-char を実行したものと同じである。

**y-or-n-p** *Optional format-string &rest args* [関数]  
*format-string* と *args* を画面に表示して、“y か n か”を尋ねる。答えが“y”または“n”で始まらない場合、質問を繰り返す。y なら T そして n なら NIL を返す。それ以外は起こらない。

**yes-or-no-p** *Optional stream* [関数]  
*format-string* と *args* を画面に表示して、“yes か no か”を尋ねる。答えが“yes”または“no”でない場合、質問を繰り返す。yes なら T そして no なら NIL を返す。それ以外は起こらない。

以下に示す readtable の操作関数の中で、readtable のデフォルト値はグローバル変数\*readtable\*の値である。

**readtablep** *x* [関数]  
*x* が readtable なら、T を返す。

**copy-readtable** *Optional from-readtable to-readtable* [関数]

*to-readtable* が書かれていなければ、新しい readtable を作る。*from-readtable* のすべての情報が *to-readtable* に移される。含まれる情報は、syntax table, read-macro table と dispatch-macro table でそれぞれ 256 個の要素を持つ。

**set-syntax-from-char** *from-char to-char* *Optional to-readtable from-readtable* [関数]  
*from-readtable* 中の *from-char* の syntax と read-macro 定義を *to-readtable* 中の *to-char* にコピーする。

**set-macro-character** *char func* *Optional non-terminating-p readtable* [関数]  
*char* の read-macro 関数として *func* を定義する。

**get-macro-character** *char* *Optional readtable* [関数]  
*char* の read-macro 関数を返す。

**set-dispatch-macro-character** *dispchar char func* *Optional readtable* [関数]  
*dispchar* と *char* の組み合わせの dispatch read-macro 関数として *func* を定義する。

**get-dispatch-macro-character** *dispchar char* *Optional readtable* [関数]  
*dispchar* と *char* の組み合わせの dispatch read-macro 関数を返す。

### 9.3 プリンタ (printer)

以下に示すものは、プリンタの行動を制御するための特殊変数である。

**\*print-case\*** この定数が `:downcase` なら、全ての `symbol` は小文字で印刷される。しかし、`symbol` は内部的に大文字で表現されたままである。

**\*print-circle\*** 再帰的参照を残したオブジェクトを印刷する。

**\*print-object\*** 全てのオブジェクトの詳細を印刷する。

**\*print-structure\*** `#書式` を使ってオブジェクトを印刷する。

**\*print-level\*** 数列の印刷可能深さ

**\*print-length\*** 数列の印刷可能長さ

**\*print-escape\*** 現在使用されていない。

**\*print-pretty\*** 現在使用されていない。

**\*print-base\*** 印刷時の基数；デフォルトは 10 進数

再帰的参照を持つオブジェクトを印刷するためには、再度読み戻しが必要なため、**\*print-circle\*** と **\*print-structure\*** を両方 `T` に設定し、オブジェクトを印刷すること。ユーザーが定義するほとんどのオブジェクトは再読み込み可能な書式に表示されるが、クラス、オブジェクトモジュールやパッケージをその方法で dump することはできない。なぜなら、クラスとオブジェクトモジュールは再配置不可能な実行コードを含み、パッケージの再読み込みは、構成される `symbol` 中に影響があるからである。

**print** *obj* *Optional stream* [関数]  
**prin1** に続いて **terpri** を行う。

**prin1** *obj* *Optional stream* [関数]  
 書式に沿って `s` 表現を 1 つ出力する。その出力は、`read` によって再度読み戻しが可能である。書式には、スラッシュ (エスケープ) や引用符を含んでいる。

**princ** *obj* *Optional stream* [関数]  
 エスケープ (escape) や引用符 (quote) の追加 (add) がないことを除いて、**print** と同じである。**princ** によるオブジェクト表示は、読み戻しできない。例えば、(**princ** 'abc) の出力は、(**princ** "abc") の出力と同じであるため、リーダはそれらを区別することができない。

**terpri** *Optional stream* [関数]  
`#\newline`(改行) を出力して、*stream* を空にする。

**finish-output** *Optional stream* [関数]  
 出力 *stream* を空にする。

**princ-to-string** *x* *Optional (l 16)* [関数]

**prin1-to-string** *x* *Optional (l 16)* [関数]  
 文字列への出力ストリームを作り、*x* を書き込む。そして、`get-output-stream-string` を実行する。

**format** *stream* *format-string* *Rest args* [関数]

~A(ascii), ~S(S-表現), ~D(10 進数), ~X(16 進数), ~O(8 進数), ~C(文字), ~F(実数表現), ~E(指数表現), ~G(general float), ~V(dynamic number parameter), ~T(タブ) と ~% (改行) のフォーマット識別子のみ認識する。

```
(format t "~s ~s ~a ~a ~10,3f~%" "abc" 'a#b "abc" 'a#b 1.2)
--> "abc" |A#B| abc a#b      1.200
```

**pprint** *obj* *&optional (stream \*standard-output\*) (tab 0) (platen 75)* [関数]  
*obj* の最後の空白を除いたものを整形表示する。 .

**print-functions** *file* *&rest fns* [関数]  
*file* に *fns* の関数定義の”defun”書式を書き出す。

**write-byte** *integer stream* [関数]

**write-word** *integer stream* [関数]

**write-long** *integer stream* [関数]  
*integer* を 1, 2 または 4 バイトにして書く。

**spaces** *n* *&optional stream* [関数]  
 空白を *n* 回出力する。

**pf** *func* *&optional stream \*standard-output\*)* [マクロ]  
 関数 *func* を整形表示する。コンパイルされた関数は、印刷できない。

**pp-method** *class selector* *&optional (stream \*standard-output\*)* [関数]  
*class* クラスの中に定義された *selector* メソッドを整形表示する。

**tprint** *obj tab* *&optional (indent 0) (platen 79) (cpos 0)* [関数]  
 表形式で *obj* を印刷する。

**print-size** *obj* [関数]  
 印刷のときの *obj* の大体の長さを返す。



## 9.4 プロセス間通信とネットワーク

EusLisp は、4 種類の IPC 機能（共有メモリ、メッセージキュー、FIFO やソケット）を備えている。<sup>2</sup>一般的に、この命令により性能が悪くなる。もし、マルチスレッド機能を使用するならば、??節に記述されている同期関数も通信手段として用いることができる。これらの機能のうちで利用できるものは、Unix のバージョンや構成に依存する。

### 9.4.1 共有メモリ

Euslisp は、System5 の shmem ではなく、SunOS の mmap によって共有メモリを提供する。共有メモリは、map-file 関数によって配置される。map-file は、EusLisp のプロセスメモリ空間内にファイルを配置し、foreign-string のインスタンスを返す。データはこの foreign-string に対する文字列関数を用いることにより書き込みと読みだしができる。共有メモリは、システム依存のページ境界に配置されるので、配置アドレスを指定すべきではない。:share のキーパラメータが NIL に設定されているかまたは:private が T に設定されているファイルを配置することは、ファイルをプライベート（排他的）にアクセスすべきであることを意味する。しかし、メモリの共有化の目的から外れるため、:share のデフォルト値は T である。2 人のユーザーでファイルが共有されるとき、読み書きの許可は両方のユーザーに正確に設定されなければならない。残念なことに SunOS は、ネットワークを通して異なったワークステーション間のファイルの共有をサポートしていない。

64 バイト長のファイルを 2 つの EusLisp で共有するプログラム例を下に示す。

```
;; 64 バイトのファイルを作る
(with-open-file (f "afile" :direction :output) (princ (make-string 64) f))
;; 配置する
(setq shared-string1 (map-file "afile" :direction :io))
;;
;; 他のプロセスの中で
(setq shared-string2 (map-file "afile" :direction :io))
```

その後、shared-string1 に書かれたデータはすぐに shared-string2 へ現れる。foreign string への書き込みは、replace か setf に aref を組み合わせることにより可能である。

**map-file** *filename* *key* (*direction* :input) *length* (*offset* 0) (*share* t) (*address* 0) [関数]  
*filename* という名のファイルをメモリ空間に配置する。*filename* は、ローカルファイル、NFS でマウントされたリモートファイル、または/dev 中のメモリデバイスのどれでも可能である。この関数の結果として foreign-string が返される。その要素は、aref によってアクセス可能である。map-file によって :direction=:input という条件で配置された foreign-string にデータを書き込むことは、segmentation fault の原因となる。

### 9.4.2 メッセージキューと FIFO

メッセージキューは、make-msgq-input-stream か make-msgq-output-stream で作られる。それぞれファイルストリームのインスタンスを返す。そのストリームは、ファイルに接続された他のストリームと同じように、読みだしや書き込み処理が許可されている。メッセージキューのストリームの fname は、作られるときに、key から設定する。

<sup>2</sup>UNIX における伝統的なプロセス間通信機構であるパイプは、'fork' との組み合わせでいつも使用されている。EusLisp は、??節で説明する piped-fork 関数を備えている。

FIFO に対するストリームを作るために、最初に `unix:mknod` 関数で、2 番目の引数を `mode=#o10000` に設定した上で FIFO ノードを作り、ノーマルファイルとしてオープンする。メッセージキューと FIFO は、機械の上でローカルに作られ、機械内での通信チャンネルとしてのみ与えられる。

メッセージキューと FIFO は、自分のプロセスが終了した後でさえもシステムから削除されない。削除するためには、`unix:msgctl` か `ipcrm` コマンドが必要である。

`make-msgq-input-stream` *key* *{optional (buffer-size 128)}* [関数]

*key* で示すメッセージキューに繋がる入力ファイルストリームを返す。

`make-msgq-output-stream` *key* *{optional (buffer-size 128)}* [関数]

*key* で示すメッセージキューに繋がる出力ファイルストリームを返す。

### 9.4.3 ソケット

ソケットは、他の通信手段に比べて多才な機能を持っている。なぜなら、UNIX 領域の狭いホスト内とインターネット領域の広いネットワーク内の両方で機能することができるためである。通信指向のソケット (`SOCK_STREAM`) と接続されないソケット (`SOCK_DGRAM`) の 2 つがサポートされている。両方ともまず `make-socket-address` 関数でソケットアドレスのオブジェクトを作らなければならない。`make-socket-address` は、`socket-address` のインスタンスを返す。UNIX 領域では、ソケットアドレスに UNIX ファイルシステム内のパス名を入れる。インターネット内では、ソケットアドレスにホスト名とポート番号と必要ならプロトコル番号を結合したものを入れる。もし、ポート番号が `/etc/services` に定義されていれば、`service` 名によって指定された `symbol` を通して参照される。`unix:getservbyname` 関数が `symbol` 化された `service` 名からポート番号を引き出すために使用される。1024 より小さいポート番号は、root ユーザーのために予約されている。特権のないユーザーは、1024 より大きなポート番号を個人的なソケットとして使用することを推奨する。

接続されたストリームは、両方向通信チャンネルとして供給されるが、接続確定処理は、入力・出力で別々である。片方がサーバーとして参照され、もう一方がクライアントとして参照される。サーバーとなった端 (`service access point`) は、最初に確定される。これは、`make-socket-port` 関数により作成される。この関数は、`socket-port` のインスタンスを返す。ソケットポートのオブジェクトは、`make-server-socket-stream` によって 1 つまたは複数のクライアントからの接続を受けるために使用される。`make-server-socket-stream` への呼び出しは、クライアントからの接続要求が実際に起こるまで実行待ち状態となる。クライアントは、ソケットアドレスを指定することによって `make-client-socket-stream` でソケットストリームを複数作ることができる。

```
;;; an example of IPC through a socket stream:
;;; server side
(setq saddr (make-socket-address :domain af_inet :host "etlic2" :port 2000))
(setq sport (make-socket-port saddr))
(setq sstream (make-server-socket-stream sport))
;;;
;;; client side
(setq caddr (make-socket-address :domain af_inet :host "etlic2" :port 2000))
(setq cstream (make-client-socket-stream caddr))
```

データベースや移動ロボットの環境シミュレータのようなアプリケーションでは、1 つのサーバーと複数のクライアント間の *multiple connection service* (多重接続サービス) が要求される。この型のサーバーは、

`open-server` 関数によりプログラムすることができる。カレントホスト名と与えられたポート番号から `open-server` は、接続要求にしたがってソケットポート (service access point) を作る。このポートは非同期なので、`open-server` は遮断されず、直ちに返信する。その後、接続要求はそれぞれ Euslisp のメインループを中断し、ソケットストリーム が非同期に作成される。このソケットストリームも非同期モードで働く。`open-server` の 2 番目の引き数にある非同期入力処理は、新しいデータがこのストリームに現れたときはいつでも呼び出される。30 以上の接続が可能であるため、同時に多くのクライアントがサーバーのデータにアクセスすることができる。

```
;; server side
(defun server-func (s)
  (case (read s) ... ;do appropriate jobs according to inputs
  (open-server 3000 #'server-func)
  ... do other jobs in parallel
  ;; client-1 through client-N
  (setq s (connect-server "etlmd" 3000))
  (format s "...") (finish-output s) ;issue a command to the server
  (read s) ;receive response
```

確実な通信チャンネルとして供給される接続指向 ストリームと対照的に非接続 ソケットは、不確実な通信チャンネルである。メッセージがなくなったり、重複したり、故障したりする可能性がある。しかしながら、非接続 ソケットは、それぞれの接続にファイルディスクリプタを割り当てる必要が無いし、また、データやバッファのオーバーフローの読み込みをしないレシーバーでさえ送信処理を中断することができないという利点がある。

非接続ソケットを作るためには、以下の命令を使用する。メッセージは `unix:sendto` と `unix:recvfrom` によって変換される。

```
;;; receiver side
(setq saddr (make-socket-address :domain af_inet :host "etlic2" :port 2001))
(setq sock (make-dgram-socket saddr))
(unix:recvfrom sock)
;;;
;;; client side
(setq caddr (make-socket-address :domain af_inet :host "etlic2" :port 2001))
(setq sock (unix:socket (send caddr :domain) 2 0))
(unix:sendto sock caddr "this is a message")
;;;
;;; how to use echo service which is registered in /etc/services.
(setq caddr (make-socket-address :domain af_inet :host "etlic2"
                                :port (car (unix:getservbyname "echo"))))
(setq echosock (unix:socket (send caddr :domain) 2 0))
(unix:sendto echosock caddr "this is a message")
(unix:recvfrom echosock --> "this is a messge")
```

**make-socket-address** *<key domain pathname host port proto service*

[関数]

ソケットアドレスのオブジェクトを作る。

**make-socket-port** *sockaddr*

[関数]

サーバー側のソケットポートを作る。この関数は、クライアントとの接続を確立するために使用される。

**make-server-socket-stream** *sockport* *Optional (size 100)* [関数]  
 クライアントからの接続要求を受けて、双方向ストリームを返す。

**make-client-socket-stream** *sockaddr* *Optional (timeout 5) (size 512)* [関数]  
 サーバーのポートと接続をし、双方向ストリームを返す。

**open-server** *port* *remote-func* [関数]  
 インターネット領域内でホスト名と *port* で指定されるソケットポートを準備し、非同期に接続要求を待つ。接続が要求されたとき、それを受け新しいソケットストリームがオープンされる。ソケットポートにメッセージが到着したとき、*remote-func* は、ソケットポートを引数として呼び出される。

**connect-server** *host* *port* [関数]  
**make-socket-address** と **make-client-socket-stream** を連続的に呼び出しを行うための関数である。  
*host* と *port* で指定されるソケットストリームを返す。このソケットストリームは、クライアントがサーバーと通信を行うためのものである。ポートは、インターネット領域内用に作られる。

## 9.5 非同期入出力

**select-stream** *stream-list* *timeout* [関数]  
*stream-list* の中で、入力処理が準備されているストリームを見つけリストで返す。もし、*timeout* 秒が経つまでにどのストリームも準備が出来ないときは、NIL を返す。**select-stream** は、入力ストリームのリストからアクティブなストリームを選ぶときに役立つ。そのストリームでは、入力処理が非同期で可能となる。*timeout* は、選択処理が失敗するまでの時間を示す。これは、実数でもよい。もし、*timeout* の指定がないときは、最低 1 つのストリームから入力が入力到着するまで **select-stream** は続けられる。もし、*timeout* が指定されどのストリームからも入力が入力現れなかったならば、**select-stream** は失敗し NIL を返す。

**def-async** *stream* *function* [マクロ]  
*stream* にデータが到着したときに呼び出される *function* を定義する。*stream* は、ファイルストリームかソケットストリームのどちらかである。ファイルストリームにデータが来たとき又はソケットポートに接続要求が現れたとき、そのストリームを引数として *function* が呼び出される。このマクロは、SIGIO ハンドラーとして装備され、ユーザーから与えられる実際の入力処理を実行するための *function* に置き換えられる。そして、*stream* が読み込み可能となったとき、非同期に SIGIO を発するために *stream* に関して `unix:fcntl` が使用される。

## 9.6 パス名

パス名は、OS に依存しないようにファイル名を解析あるいは構成する方法として与えられるものである。典型的なパス名は、次のような構成で成り立っていると仮定されている。host:device/directory1/.../directory-n/name.type.version。Euslisp は、UNIX の上で動作している限り、ホスト・デバイス・バージョンを無視する。pathname 関数は、文字列をディレクトリ要素・名前・型に分解し、パス名オブジェクトを返す。そのパス名は、#P を先頭につけた文字列として表示される。

**pathnamep** *name* [関数]

もし *name* がパス名ならば、T を返す。

**pathname** *name* [関数]

*name* はパス名または文字列で、パス名に変換される。最後の名前がディレクトリ名を示すために *name* の最後に"/"をつけることを忘れないこと。逆変換は **namestring** で実現される。

**pathname-directory** *path* [関数]

*path* からディレクトリ名のリストを返す。"/"ディレクトリは:ROOT と表現される。*path* は、文字列あるいはパス名である。

**pathname-name** *path* [関数]

*path* からファイル名の部分を返す。*path* は、文字列あるいはパス名である。

**pathname-type** *path* [関数]

*path* からファイルの型の部分を取り出す。*path* は、文字列あるいはパス名である。

**make-pathname** *%key host device directory name type version defaults* [関数]

*directory, name* と *type* から新しいパス名を作る。UNIX 上では、他のパラメータは無視される。

**merge-pathnames** *name %optional (defaults \*default-pathname-defaults\*)* [関数]

**namestring** *path* [関数]

*path* の文字列表現を返す。

**parse-namestring** *name* [関数]

**truename** *path* [関数]

*path* で名前付けされているファイルの絶対パス名を見つける。

## 9.7 ファイルシステムインターフェース

**probe-file** *path* [関数]

*path* という名のファイルがあるかどうかをチェックする。

**file-size** *path* [関数]

*path* という名のファイルのサイズをバイト数で返す。

**directory-p** *path* [関数]

*path* がディレクトリならば、T を返す。そうでなかったとき (*path* が存在しなかったときを含める) は NIL を返す。

**find-executable** *file* [関数]

*file* という名の UNIX コマンドを探し、フルパス名で返す。find-executable は、自分の path-list から実行できるファイルを探す UNIX の which コマンドとほとんど同じ関数である。

**file-write-date** *file* [関数]

*file* が最後に変更された日時を整数表現で返す。(unix:asctime (unix:localtime (file-write-date *file*))) で文字列表現が得られる。

**file-newer** *new old* [関数]

もし、*new* ファイルが *old* ファイルよりも最近に変更されているならば、T を返す。

**object-file-p** *file* [関数]

もし、*file* がヘッダー内のファイルの magic number を見ることによりオブジェクトファイルであったならば、T を返す。

**directory** *&optional (path ".")* [関数]

*path* 中の全てのファイルのリストを作る。

**dir** *&optional (dir ".")* [関数]

*dir* で指定されたディレクトリ内のファイル名を表示する。

## 10 評価

### 10.1 評価関数

エラーやシグナル (signal) に関する振る舞いを示すために、あらかじめそれぞれ特別の変数 `*error-handler*` と `*signal-handler*` に適当な関数を設定する。修正あるいは続行できるエラーはない。エラーを解析後、現在の実行を `reset` または上位レベルへの適当な `throw` によって停止しなければならない。Euslisp の最上位レベルで 0 と名付けられた catch frame を作成しているの、`reset` は、`(throw 0 NIL)` と同等である。

エラーハンドラーは、`code msg1 form &optional (msg2)` という 3 つあるいは 4 つの引き数を持つ関数として定義しなければならない。`code` はエラーコードで、システムで定義されたエラーを示す。例えば、14 が '引き数が合わない'、13 が '関数が定義されていない' となる。これらの定義は、`"c/eus.h"` の中に定義されている。`msg1` と `msg2` は、ユーザーに示されるメッセージである。`form` は、エラーによって生じた s 表現である。

シグナルハンドラーは、`sig` と `code` の 2 つの引き数を受ける関数として定義されなければならない。`sig` は、1 から 30 までのシグナル番号である。`code` は、シグナル番号の中に定義された補助番号である。

最上位レベルでの `^D(end-of-file)` は、Euslisp の活動を停止させる。これは、Euslisp をフィルターとしてプログラムされているとき役に立つ。

`eval-dynamic` は、`let` や `lambda` 変数として使用される `symbol` に結び付く動的な変数を探す関数である。デバッグするときに役に立つ。

**identity *obj*** [関数]

*obj* 自身を返す。identity と quote との違いに注意すること。identity が関数であるのに対して quote は、特殊書式 (special form) である。したがって、`(identity 'abc)` は `abc` と評価されるが、`(quote 'abc) == (quote (quote abc))` は `'abc` と評価される。identity は、多くの一般列関数の `:key` パラメータのデフォルト値としてしばしば用いられる。

**eval *form &optional environment*** [関数]

*form* を評価して、その値を返す。もし、`*evalhook*` に *form* や *environment* を受ける関数を設定するならば、hook 関数を評価に入る前に呼び出すことができる。

**apply *func &rest args*** [関数]

*args* に *func* を適用する。*func* は、関数 `symbol` か `lambda` 書式か `closure` でなければならない。マクロと特殊書式 (special form) は適用出来ない。*args* の最後の要素は、他の *args* が空の引き数であるなら引き数のリストでなければならない。このように、もし、*args* の最後が `NIL` であったならば、`apply` はほとんど `funcall` と同じである。ただし、`apply` は `funcall` より 1 つ多くの引き数を持つことができる。  
(`apply #'max 2 5 3 '(8 2)`) --> 8.

**funcall *func &rest args*** [関数]

*args* に *func* を適用する。*args* の数は、*func* で要求されている引き数の数と一致しなければならない。

**quote *obj*** [特殊]

*obj* 自身を評価する。

**function *func*** [特殊]

`closure` 関数を作る。もし、*func* が `symbol` ならば、その関数定義が検索される。

**evalhook *hookfunc form &optional env*** [関数]

*hookfun* を `*evalhook*` に結び付けた後、*form* を一度評価する。

**eval-dynamic *variable*** [関数]

スタックにある *variable(symbol)* の値を捜す。

**macroexpand** *form* [関数]

もし、*form* がマクロ call であるなら、それを展開する。もし、展開したものがまだマクロ call を含んでいるならば、マクロ call のない結果となるまでくり返し展開する。

**eval-when** *situation &rest forms* [特殊]

*situation* は compile, load, eval のリストである。*form* は、現在の実行モードが *situation* と一致するときに評価される。eval-when は、コンパイラでの動作や環境を制御するために重要なものである。もし、compile が指定されたならば、*form* はコンパイラによって評価されるので、その結果はコンパイル結果に影響を及ぼすことになる。例えば、defmacro はコンパイル時にマクロ call を展開するためにコンパイラで評価されなければならない。もし、load が *situation* のリストに与えられたならば、*form* は load 時に load または評価されるためにコンパイルされる。すなわち、load 時にコンパイルされた関数が定義される。これは、コンパイラに期待される一般的な機能である。load は、コンパイラの環境を制御するために使用される。もし、eval が *situation* のリストに含まれているならば、*form* はソースコードが load されるときに評価される。

**the** *type form* [特殊]

*form* を *type* として宣言する。*type* は、:integer, :fixnum, :float で示されるクラスオブジェクトのどれかである。

**declare** *&rest declarations* [特殊]

それぞれ *declaration* は、宣言指定や整数あるいは目的の symbol のリストである。宣言は、コンパイラが高速なコードを生成するために重要である。

special 特殊変数を宣言する。

type 変数の型を宣言する。; (type integer count); 有効な型指定子は integer, :integer, fixnum, :float と float である。型指定子がここに示したものの 1 つであるならば、type キーワードを削除しても良い。そのため、(integer count) は正しい宣言である。float-vector, integer-vector などのような、その他の型 (クラス) では、(type float-vector vec1) のように type を前に付ける必要がある。

ftype 関数の結果の型を宣言する。

optimize コンパイラの\*optimize\*パラメータに値 (0-3) を設定する。

safety コンパイラの\*safety\*パラメータに値 (0-3) を設定する。

space コンパイラの\*space\*パラメータに値 (0-3) を設定する。

inline 認識しない。

not-inline 認識しない。

**proclaim** *proclamation* [関数]

変数やコンパイラオプションをグローバルに宣言する。同様な宣言は、declare 特殊書式によって記述することができる。しかしながら、proclaim は、1 つの引数を持つ関数であり、宣言を評価する。

**warn** *format-string &rest args* [関数]

*format-string* と *args* で与えられる警告メッセージを\*error-output\*に出力する。

**error** *format-string &rest args* [関数]

\*error-handler\*に結び付く現在のエラーハンドラー関数を呼び出す。デフォルトのエラーハンドラー 'error' を\*error-output\*に最初に出し *format-string* と *args* を format を用いて出力する。その後、新しい最上位レベルのセッション (session) に入る。プロンプトには、エラーセッションの深さを示す。throw にその番号を与えることにより、低いエラーレベルのセッションへ戻ることができる。



マルチスレッド Euslisp において、特殊変数はスレッド間で共有され、同じ `*error-handler*` が異なったスレッドから参照される。この不自由を避けるために、マルチスレッド Euslisp は `install-error-handler` 関数を備えている。その関数は、それぞれのスレッドに対して異なったエラーハンドラーをインストールする。

`lisp::install-error-handler handler`

[関数]

*handler* を現在のスレッドのエラーハンドラーとしてインストールする。

## 10.2 最上位レベルの対話

EusLisp の標準の最上位レベルの入力 - 評価 - 出力のループ (loop) は、eustop により制御されている。euslisp が呼び出されたとき、eustop は、ホームディレクトリから ".eusrc" というファイルがあるいは EUSRC 環境変数で指定されたファイルをロードする。それから、euslisp は、引き数リストで指定されたファイルをロードする。これらのロードが終了後、eustop は、普通の対話セッション (session) に入る。

\*standard-input\* にユーザーの TTY が接続されたとき、eustop は、\*prompt-string\* (デフォルトとして "eus\$") が設定されている) に設定されたプロンプトを出力する。そして、\*terminal-io\* ストリームから命令を入力する。もし、その入力のカッコで括られた行ならば、eval によって lisp 書式として扱われる。もし、入力行の最初の symbol に関数定義があった場合、その行に自動的にカッコが入れられ、評価される。もし、関数定義が見つからなかった場合、その特殊値 (special value) が調査され、その値が出力される。もし、その symbol になにも定義されていないならば、その行は UNIX 命令とみなされ、sh (Bourn's shell) へ渡される。もし、sh が一致する UNIX 命令を捜せなかったとき、"command unrecognized" というメッセージを出力する。このように、eustop は lisp のインタプリタおよび UNIX のシェルとして動作する。もし、入力を UNIX 命令として実行したくないとき、行の最初にコンマ',' を付ければよい。これは、対話実行 (interpretive execution) でエラーが発生したとき、動的な値を見るときに役に立つ。Euslisp はローカルなスコープ (lexical scope) を採用しているのでローカル変数の値を special として宣言されていない限りスコープの外から調査することは出来ない。

入力は、それぞれ行番号とともに \*history\* ベクトルに記憶される。csh の上と同じ様に ! 関数を入力することにより入力の詳細を呼び出すことができる。csh の履歴との違いは、! が関数であるため ! の次に最低 1 つのスペースが必要である。また、コントロールキーを用いることにより emacs のように対話的に行を編集することができる。

通常 ^D (EOF) で Euslisp は終了する。上位レベル (普通は csh) に異常終了コードを返すためには、適当な条件コードをつけた exit を使用すること。

eustop は、SIGINT と SIGPIPE のためにシグナルハンドラーを設定する。そして、他のシグナルは catch しない。このため、SIGTERM や SIGQUIT のようなシグナルで Euslisp を終了できる。終了を避けたいとき、これらのシグナルを catch するためには、unix:signal 関数でユーザーで定義したシグナルハンドラーを設定すること。

-	[変数]
現在の入力	
+	[変数]
直前の入力	
++	[変数]
2 つ前の入力	
+++	[変数]
3 つ前の入力	
*	[変数]
直前の結果	
**	[変数]
2 つ前の結果	
***	[変数]
3 つ前の結果	

- \*prompt-string\*** [変数]  
eustop で使用されるプロンプト文字列
- \*program-name\*** [変数]  
この Euslisp が呼び出された命令。例えば、eus,eusx,eusxview やユーザーで作った euslisp など。
- eustop** *&rest argv* [関数]  
デフォルトの最上位ループ
- eussig** *sig code* [関数]  
SIGPIPE のデフォルトシグナルハンドラー。eussig は、SIGPIPE が到着したり他の最上位レベルループに入るときシグナル番号を出力する。
- sigint-handler** *sig code* [関数]  
SIGINT(control-C) のデフォルトシグナルハンドラー。このシグナルで新しい最上位セッションへ入る。
- eusererror** *code message &rest arg* [関数]  
デフォルトのエラーハンドラーで、*message* を出力し、新しいエラーセッションへ入る。
- reset** [関数]  
エラーループから脱出して、最後の eustop セッションへ戻る。
- exit** *&optional termination-code* [関数]  
Euslisp プロセスを終了し、プロセスの状態コードとして *termination-code* (0..255) を返す。
- \*top-selector\*** [変数]  
複数のストリームによる非同時関数呼び出しを管理する port-selector オブジェクト。
- h** [関数]  
**\*history\***の中に記憶されている入力履歴を関連する列番号とともに出力する。
- !** *&optional (seq 0)* [関数]  
列番号 *seq* に関連する入力行を呼び出す。*seq* が 0 のとき、もっとも最近の命令が呼び出される。もし、*seq* が負の場合、現在行から相対的な位置にある行が呼び出される。呼び出された行が表示され、その行の最後にカーソルを移動する。次のコントロールキーが使用出来る。control-H (backspace) か control-B で 1 文字戻る。control-F か control-K で 1 文字進む。control-A で行の最初に移動する。control-L で行の最後に移動する。control-C で行の修正をキャンセルする。control-M (carriage-return) か control-J (line-feed) で行修正を終了して、修正した行を評価する。もし、*seq* が番号でなく symbol または文字列の場合、履歴リストを古い方に向かって検索し、symbol または文字列が含まれている命令行を返す。
- new-history** *depth* [関数]  
*depth* の長さを持つように **\*history\***を初期化する。*depth* 行が記憶される。現在の **\*history\***に記録された入力行は、すべて消滅する。

### 10.3 コンパイル

Euslisp コンパイラは、Lisp プログラムの実行を高速化するために使用される。実行時間の 5 ~ 30 倍の高速化とマクロ展開によるガーベージコレクション時間の大幅な減少が期待できる。

euscomp は、計算処理とベクトル処理のための最適化を行う。ときどきコンパイラが最適化を効率良く実行するために、固有の型宣言が必要となる。

compile-function は、1 つずつ関数をコンパイルする。compile-file は、すべてのソースファイルをコンパイルする。compile-file を実行している間、ファイル内のすべての書式が読み込まれ評価される。これは、現在の Euslisp の環境を変化させる。例えば、defparameter は symbol に新しい値を設定するし、defun はコンパイルされていない関数をコンパイルされた関数に置き換える。これらの予期しない影響を避けるためには、compile 指定のない eval-when を使用したり、euscomp を使用して別プロセスとしてコンパイラを実行したりする。

euscomp は UNIX のコマンドで、普通 eus にシンボリックリンクされている。幾つかのオプションを持っている。-O フラグは C コンパイラの最適化を指示し、-O1, -O2, -O3 はそれぞれ Euslisp コンパイラの最適化のレベルを指示する。これは、(optimize 1 or 2 or 3) と宣言するのと同様である。-S0, -S1, -S2, -S3 は、compiler:\*safety\* に 0, 1, 2, 3 を設定する。もし \*safety\* が 2 より小さければ、割り込みチェックのためのコードを発行しない。もし、プログラムが無限ループに入ったとき、制御を失うことになる。もし \*safety\* が 0 のときは、引き数の数をチェックしない。-V フラグは、コンパイルされている関数名を表示する。-c フラグは、cc の実行や fork を防ぐ。-D は、\*features\* リストに続く引き数を置く。これは、読み込みマクロ #- と #+ を用いた条件付きコンパイルのために使用することができる。

コンパイラは "xxx.l" という名の Euslisp ソースプログラムを中間 C プログラムファイル "xxx.c" とヘッダーファイル "xxx.h" に変換する。それから、C コンパイラが実行され、"xxx.o" が生成される。中間ファイル "xxx.c" と "xxx.h" はクロスコンパイルの目的のために残される。したがって、違うアーキテクチャーの機械の上で使いたいとき、UNIX 命令の cc で "xxx.c" ファイルをコンパイルするだけでよい。コンパイルされたコードは、'(load "xxx")' によって Euslisp にロードされる。

中間ファイルはそれぞれ、"eus.h" ヘッダーファイルを参照する。このファイルは、\*eusdir\*/c ディレクトリに置かれていると仮定している。\*eusdir\* は、EUSDIR 環境変数からコピーされる。もし設定されてなければ、/usr/local/eus/ がデフォルトディレクトリとして扱われる。

コンパイルされたとき、中間の C プログラムは普通元のソースコードよりもかなり大きくなる。例えば、1,161 行の lisp ソースコード "l/common.l" は、8,194 行の "l/common.c" と 544 行の "l/common.h" に展開される。1,000 行の lisp ソースをコンパイルするのは、難しい作業ではないが、10,000 行近い C のプログラムを最適コンパイルすることは、長い時間 (数分) かかるとともに、たくさんのディスク空間を消費する。そのため、もし相対的に大きなプログラムのコンパイルをするならば、/var/tmp に十分なディスクがあるかどうかを確認すること。そうでなければ、CC は死ぬだろう。TMPDIR 環境変数をもっと大きなディスク部分に設定することが助かる道である。

リンクがロード時または実行時に実行されるので、eus のカーネルがバージョンアップされても再コンパイルする必要はない。もう一方で、実行時リンクは不便なことがある。2 つの関数 A と B が "x.l" ファイルにあり A が B を呼び出していると仮定する。"x.l" をコンパイル後、"x.o" をロードし内部で B を呼び出している A を呼び出そうとする。それから、B の中で bug を見つけると、たぶん B を再定義しようとするだろう。ここで、コンパイルされた A とコンパイルされていない B とができる。再び A を呼び出したとすると、A はまだ古いコンパイルされている B を呼び出す。これは、A が最初に B を呼び出したとき固定的にリンクされるからである。この問題を避けるためには、A を再定義しなおすかあるいは "x.o" がロードされた直後で A を呼び出す前に B を再定義しなければならない。

コンパイルされたコードがロードされる時、一般的に defun や defmethod の列である最上位コードが実行される。この最上位コードはロードモジュールのエントリ関数として定義されている。コンパイラがそのエン

トリ関数の名前を付け、ローダがこの関数の名前を正確にわからなければならない。状況を簡単にするために、コンパイラとローダの両方ともそのエントリ関数の名前としてオブジェクトファイルの `basename` と同一のものと仮定する。例えば、もし `fib.l` をコンパイルしたならば、コンパイラは `fib.c` のエントリ関数として `fib(...)` を生成する。そして、ローダはオブジェクトファイル `fib.o` の中から `fib` を探す。最終的にオブジェクトファイルは Unix の `cc` や `ld` で生成されるので、このエントリ関数名は、C 関数の命名ルールを満足しなければならない。したがって、ファイル名として C の予約キーワード（例えば、`int`、`struct`、`union`、`register`、`extern` など）や `c/eus.h` に定義されているプライベート指示語（例えば、`pointer`、`cons`、`makeint` など）を避けなければならない。もし、ソースファイルの名前としてこれらの予約語の内の 1 つを使用しなければならないならば、コンパイラやローダの `:entry` 引数を別に指定すること。

`closure` の使用には制限がある。`closure` 中の `return-from` 特殊書式と `unwind-protect` 中の `clean-up` 書式はいつも正しくコンパイルされるわけではない。

`disassemble` は、実現されていない。コンパイルされたコードを解析するためには中間 C プログラムを見るかあるいは `adb` を使用する。

**euscomp** *Rest filename*

[UNIX コマンド]

Euslisp コンパイラを呼び出す。

**compile-file**

[関数]

```
srcfile &key (verbose nil)
(optimize 2);(optimization)(safety 1)
(pic t)      ; position independent code
(cc t)       ; run c compiler
(entry (pathname-name file))
```

ファイルをコンパイルする。`.l` が `srcfile` の拡張子として仮定される。もし、`:verbose` が T ならば、コンパイルされた関数やメソッド名が表示される。これは、エラーが発生した箇所を簡単に探すのに役立つ。`:optimize`、`:c-optimize` と `:safety` は、最適化のレベルを指定する。モジュールが作成中に Euslisp のコアにハードリンクされていないかぎり、`:pic` は、T に設定すべきである。

**compile funcname**

[関数]

関数をコンパイルする。`compile` は、最初に関数定義をテンポラリファイルに出力する。そのファイルは、`compile-file` によってコンパイルされ、それから `load` によってロードされる。テンポラリファイルは削除される。

**compile-file-if-src-newer** *srcfile &key compiler-options*

[関数]

*srcfile* が対応するオブジェクトファイルよりも新しい（最近変更された）ならば、コンパイルする。そのオブジェクトファイルは、`.o` 拡張子を持っていると仮定される。

**compiler:\*optimize\***

[変数]

コンパイラの最適化レベルを制御する。

**compiler:\*verbose\***

[変数]

`non-NIL` が設定されたとき、コンパイルされている関数名やメソッド名そしてコンパイルに要した時間を表示する。

**compiler:\*safety\***

[変数]

安全性レベルを制御する。

## 10.4 プログラムロード

load

[関数]

```
fname &key (verbose *load-verbose*)
(package *package*)
(entry (pathname-name fname))
(symbol-input nil)
(symbol-output "")
(print nil)
(ld-option "")
```

load はソースファイルあるいはコンパイルされたオブジェクトファイルを Euslisp に読み込むための関数である。もし、*fname* で指定されたファイルが存在するとき、Euslisp はロードする。そのファイルがソースとバイナリーの内どちらかは、magic number を見ることにより自動的にチェックされる。もし、そのファイルが存在しないが'.o' の型のファイルが存在する場合、そのファイルをオブジェクトファイルとしてロードする。その他、'.l' のファイルが見つかったならば、ソースプログラムとしてロードする。もし、ファイル名の最初に"/"を付ける絶対パスを指定していない場合、load は、グローバル変数\*load-path\*に指定されているディレクトリの中からファイルを検索する。例えば、\*load-path\*が("/user/eus/" "/usr/lisp/")であり、*fname*として"llib/math"が与えられたとき、load は"/user/eus/llib/math.o", "/usr/lisp/llib/math.o", "/user/eus/llib/math.l", "/usr/lisp/llib/math.o"をこの順番に探す。適当なファイルが見つからなければ、エラーを返す。

:entry オプションは、ロードモジュールを初期化する入力アドレスを指定する。たとえば、:entry "\_myfunc" オプションは\_myfunc から実行を始めることを意味する。デフォルト入力アドレスは、??節に記述されているようにロードされたファイル名の basename である。ライブラリモジュール名は:ld-option オプション文字列の中に指定することができる。たとえば、suncore ライブラリを使用するモジュールをリンクするために、:ld-option には "-lsuncore -lsunwindow -lpixrect -lm -lc" を与える必要がある。Solaris システム以外では、ライブラリがリンクされる時 ld は 2 度実行される。1 度はサイズを決定するため、2 度目は固有のメモリーに実際にリンクするため。

:symbol-input と:symbol-output オプションはあるオブジェクトモジュールから他のモジュールへの参照を解決するため、あるいはライブラリーの 2 重ロードを避けるために使用される。A,B 2 つのオブジェクトモジュールがあり、B が A の中で定義されている symbol を参照しているとする。:symbol-output ="a.out"を指定してモジュール A をロードする。このリンクによって生成された symbol 情報は、a.out に書き込まれる。モジュール B をロードするためには、B から A への参照を解決する:symbol-input = "a.out"を指定しなければならない。

Solaris2 OS において、コンパイルコードのロードは、動的ロードライブラリの中の *dlopen* を呼び出すことにより実行している。*dlopen* の使用は、共有オブジェクトに制限されている。そのオブジェクトは、位置に依存するようにコンパイルされるために、"-K pic" オプションを指定する。また、*dlopen* は同じファイルを 2 度オープンすることができないので、既にロードされているファイルに関しては、*dlclose* を最初に実行する。

load-files &amp;rest files

[関数]

:verbose に T を設定し、*files* を連続的にロードする。

\*modules\*

[変数]

これまでにロードされたモジュールの名前のリストを持つ。

provide module-name &amp;rest version-info

[関数]

*module-name* と *version-info* の cons を、すでにロードされたモジュールの名前として\*modules\*の中

に加える。*module-name* は symbol あるいは文字列でなければならない。*require* の呼び出しは、完全なモジュールを構成するファイルの最初に存在しなければならない。

**require** *module-name* *%rest load-arg*

[関数]

*\*modules\**の中に *module-name* が見つからなかったとき、*module-name* が *load-arg* の第一要素によって示されているファイルをロードする。*provide* と *require* は、モジュールの中の依存を制御し、基本モジュールの2重ロードを避けるために使用される。1つの基本モジュール”A”と2つの応用モジュール”B”と”C”があったとし、”B”と”C”は互いに依存しないが”A”に依存しているとする。それぞれのファイルの最初に *provide* でモジュール名を宣言する。”A”モジュールがどのモジュールにも依存していないなら、なにも *require* しなくてよい。”B”や”C”の中の *provide* 呼び出しに続いて (*require* "A" "a.o") が実行される。もし”B”をロードするとき、*\*modules\**の中に”A”が見つからなければ”a.o”もロードし、*\*modules\**に”A”と”B”のモジュール名を追加する。その後、もし”C”がロードされるなら、”A”モジュールはロードされず、”C”が*\*modules\**に追加されるのみである。

**system:binload**

[関数]

```
opath qpath %optional (entry (pathname-name opath))
(symfile "/usr/local/bin/eus")
(symout "a.out")
(ldopt "")
```

バイナリファイルをロードしリンクする。

**system::txtload** *fname*

[関数]

## 10.5 デバッグ補助

**describe** *obj* *Optional (stream \*standard-output\*)* [関数]

**describe** はオブジェクトの slot ごとの中身を表示する。

**describe-list** *list* *Optional (stream \*standard-output\*)* [関数]

*list* 内のそれぞれの要素に **describe** を実行する。

**inspect** *obj* [マクロ]

**inspect** は **describe** の対話版である。オブジェクトのそれぞれの slot を表示するためにサブ命令を受けたとき、slot の中に深く入ったりあるいは新しい値を slot に設定したりする。'?' 命令でサブ命令のメニューを見ることができる。

**more** *Rest forms* [関数]

\*standard-output\* にテンポラリーファイルを結び付けて *forms* を評価した後、そのテンポラリーファイルを UNIX の 'more' 命令を使用して \*standard-output\* に出力する。more は describe のような関数によって発生した長い出力を見るときに役に立つ。

**break** *Optional (prompt "::~ ")* [関数]

**break** ループに入る。現在バインドされている環境が実施されている間、入力の前に","を付けることによりローカル変数を見ることができる。break を終了したいとき、control-D を入力する。

**help** *topic* [関数]

**help** は、*topic* に関して短い説明を表示する。*topic* は、ふつう関数 symbol である。文章は KCL のマニュアルから借りているため、説明が Euslisp 関数のものといつも合っているとは限らない。

**apropos** *strng* *Optional pack* [関数]

**apropos** は、関数や変数の正確な名前を忘れていて、その一部あるいは不確かな名前しか知らないときに役に立つ。symbol-name の中に部分文字列として *strng* を含むすべての symbol を表示する。*pack* が与えられた時、そのパッケージに属するシンボルのみ表示する。

**apropos-list** *strng* *Optional pack* [関数]

**apropos** と似ているが表示はしない、しかしリストとして結果を返す。

**constants** *Optional (string "") (pkg \*package\*)* [関数]

*pkg* の中に定数として定義され *string* と合う symbol をすべてリスト出力する。

**variables** *Optional (string "") (pkg \*package\*)* [関数]

*pkg* の中にグローバル値として割り当てられ *string* と合う symbol をすべてリスト出力する。

**functions** *Optional (string "") (pkg \*package\*)* [関数]

*pkg* の中にグローバル関数として定義され *string* と合う symbol をすべてリスト出力する。

**btrace** *Optional (depth 10)* [関数]

*depth* レベルの履歴を呼び出し表示する。

**step-hook** *form env* [関数]

**step** *form* [関数]

**step** と **trace** は関数の上でのみ正確に働く。マクロや特殊書式では働かない。



- trace** *&rest functions* [関数]  
*functions* のトレースを始める。*functions* が呼び出されたときはいつでも、その引き数と結果を表示する。
- untrace** *&rest functions* [関数]  
トレースを終了する。
- timing** *count &rest forms* [マクロ]  
*forms* を *count* 回実行し、*forms* の 1 回の実行に要する時間を計算する。
- time** *function* [マクロ]  
*function* によって経過した時間を測定し始める。
- sys:list-all-catchers** [関数]  
すべての *catch* タグを返す。
- sys:list-all-instances** *aclass &optional scan-sub* [関数]  
すべてのヒープの中から *aclass* で指定されるインスタンスをすべて探し、集める。もし、*scan-sub* が *NIL* なら、*aclass* の確実なインスタンスをリストする。そうでなければ、*aclass* のインスタンスあるいはサブクラスが集められる。
- sys:list-all-bindings** [関数]  
バインドされるスタックを探し、アクセス可能な値すべてをリストで返す。
- sys:list-all-special-bindings** [関数]  
スタックを捜し、値をすべてリストアップする。

## 10.6 ダンプオブジェクト

EusLisp のリーダとプリンタは、どのようなオブジェクトも再読みだし可能な書式でファイルに出力できるように設計されている。オブジェクトは相互参照あるいは再帰参照を持っていたてもよい。`*print-circle*`と`*print-object*`に T を設定したとき、この特徴は可能となる。次の関数はこれらの変数を T にし、ファイルをオープンし、オブジェクトを表示する。これらの関数のもっとも重要な用途は、相互参照を持つ 3D モデルの構造体をダンプすることである。

`dump-object file &rest objects` [関数]

`dump-structure file &rest objects` [関数]

再び読み戻しができるような書式で *file* に *objects* をダンプする。

`dump-loadable-structure file &rest symbols` [関数]

*symbol* にバインドされたオブジェクトを *file* にダンプする。その *file* は簡単にロードすることによって読み戻すことができる。

```
(setq a (make-cube 1 2 3))

;; sample for dump-object
(dump-object "a-cube.l" a)
(with-open-file
  (f "a-cube.l" :direction :input)
  (setq a (read f)))
(print a)

;; sample for dump-structure
(dump-structure "a-cube.l" a)
(with-open-file
  (f "a-cube.l" :direction :input)
  (setq a (read f)))
(print a)

;; sample for dump-loadable-structure
(dump-loadable-structure "a-cube.l" a)
(load "a-cube.l")
(print a)
```

## 10.7 プロセスイメージ保存

このプロセスイメージ保存は、Solaris の動的ロード機能に深く依存しているため、Solaris2 の EusLisp においてサポートされていない。Solaris の動的ロード機能は、共有するオブジェクトを `sbrk` 点の上の位置に依存した形でロードする。

`sys:save path &optional (symbol-file "") starter` [関数]

save は、現在の Euslisp 処理の環境をファイルにダンプする。そのファイルは、後で UNIX 命令として呼び出すことができる。もし関数名が *starter* によって指定されているなら、その関数はその命令の実行が始まるときに評価される。それぞれの命令行の引き数は Euslisp の中で強制的に文字列にされ、引き数として *starter* に受け渡される。それで、命令行を解析できる。*\*standard-input\** と *\*standard-output\** を除くすべてのストリームを確実にクローズしていなければならない。ファイルがオープンされた状態を保存することはできない。また、mmap を試そうとしてはならない。mmap はインターネットのソケットストリームを作るとき、見えない所で実行されている。Sun のネットワークライブラリは host-by-name のような NIS 情報をメモリ上にいつも展開し、プロセスの最上位に置くため保存できない。そのため、保存されたイメージが実行されるても、ネットワークライブラリへのアクセスはどれも失敗し、コアダンプが生じる。Xwindow もこのライブラリを使用している。それで、一度 Xserver に接続されたプロセスイメージを保存することはできない。

## 10.8 最上位レベルのカスタマイズ

Euslisp が UNIX から呼び出されるとき、*\*toplevel\** にバインドされる最上位関数によって実行が始められる。この関数は、eus 中の eustop と eusx 中の xtop である。save の 3 番目の引き数に独自の関数を指定することによりこの最上位関数を変更することができる。

この最上位関数は、任意の数の引き数を受け取れるようにプログラムすべきである。その命令行の上の引き数はそれぞれ、強制的に文字列にされ、最上位関数に渡される。以下に示すプログラムは、最初の引き数に与えられたファイルからくり返し読み込み、2 番目の引き数のファイルに整形表示する。

```
(defun pprint-copy (infile outfile)
  (with-open-file (in infile)
    (with-open-file (out outfile :direction :output)
      (let ((eof (cons nil nil)) (exp))
        (while (not (eq (setq exp (read in nil eof)) eof))
          (pprint exp out))))))
(defun pprint-copy-top (&rest argv)
  (when (= (length argv) 2)
    (pprint-copy (first argv) (second argv))))
```

一度これらの関数を Euslisp の中に定義すれば、(save "ppcopy" "" 'pprint-copy-top) で ppcopy という名の UNIX で実行可能な命令を作る。

Solaris 上の Euslisp において、save がないので、最上位評価関数はこの手法では変更できない。代わりに、独自の最上位評価関数を定義するために lib/eusrt.1 を修正し、*\*toplevel\** に設定することができる。lib/eusrt.1 には、Euslisp の起動時に評価される初期化手続きを定義している。

## 10.9 その他の関数

**lisp-implementation-type**

[関数]

"EusLisp" を返す。

**lisp-implementation-version**

[関数]

この Euslisp の名前、バージョン、作成日を返す。この文字列が起動時にも表示される。"MT-EusLisp 7.50 X 1.2 for Solaris Sat Jan 7 11:13:28 1995"

## 第II部

# EusLisp 拡張

## 11 システム関数

### 11.1 メモリ管理

メモリ管理の設計は、オブジェクト指向言語の柔軟性と効率性にたいへん影響を及ぼす。EusLisp は、フィボナッチパディ法を基本に統一した方法でオブジェクトをメモリに割り当てる。この方法は、chunk と呼ばれる大きなメモリのプールを小さなセルに分割する。それぞれのセルは、サイズが等しくなく、フィボナッチ数がそれぞれ割り当てられる。chunk メモリは、symbol, cons, string, float-vector などのような様々な型のオブジェクトのための同次なデータ容器である。それらのサイズは chunk と一致する長さである。chunk は、固定、動的、再配置可能、交替可能などのようなどんな特別な属性も持っていない。EusLisp のヒープメモリは、chunk の集合である。そして、ヒープは UNIX より新しい chunk を得ることにより動的に拡張することができる。拡張は、動作中に自動的に発生するかあるいはユーザーが `system:alloc` 関数を呼び出すことにより発生する。自動的に処理されるとき、使用可能なメモリサイズは合計のヒープサイズの約 25% に保つ。この比率は、`sys:*gc-margin*` パラメータに 0.1 から 0.9 までの値を設定することにより変更することができる。

すべてのヒープメモリを使いきったとき、mark-and-sweep 型のガーベージコレクション (GC) を始める。ルート (パッケージ, クラスやスタック) からアクセス可能なセルは、同じアドレスのままである。他のアクセス不可能なセルは、矯正され free-lists にリンクされる。GC の間にコピーやコンパクト化は発生しない。ガーベージされるセルが矯正されるとき、その隣接セルが free かどうかチェックされる。そして、できるだけ大きなセルを構成するようにマージされる。しかしながら、このマージは、ときどき意味の無いものになる。なぜなら、もっとも頻繁に呼び出されるメモリアロケータである cons が、そのマージされたセルを最も小さなセルに分割することを要求するからである。したがって、EusLisp は cons の高速化のためにマージされないある特定の量のヒープを残すことを許可している。この比率は、`sys:*gc-merge*` パラメータによって決定される。その値のデフォルトは 0.3 である。`sys:*gc-merge*` に大きな値を設定することにより、マージされないヒープを多く残す。これは、cons が要求されるとき、buddy-cell の分割が減多に起こらないので、cons の性能を改善する。これは、また 3 次元ベクトルのような相対的に小さなセルのアロケーションについてすべて成り立つ。

`sys:gc` は、明示的にガーベージコレクターを呼び出す。そして、ヒープに配置された空いているワード数と全体のワード数 (バイト数ではない) を示す 2 つの整数のリストを返す。

もし、実行中に "fatal error: stack overflow" が報告され、そのエラーが無限ループあるいは再帰処理によるものでないと確信するならば、`sys:newstack` で Lisp のスタックの大きさを拡張すれば回避できる。`sys:newstack` を設定する前には、`reset` を実行しなければならない。なぜなら、スペシャルバインドと `unwind-protect` の整理用の書式が現在のスタックの中からすべて捨てられるためである。

新しいスタックが配置された後、オープニングメッセージを表示するところから実行を始める。デフォルトのスタックサイズは、16Kword である。Lisp のスタックは、システムのスタックと別物である。前者は、ヒープ上に配置され、後者は、オペレーティングシステムによってスタックセグメント内に配置される。もし、"segmentation fault" エラーが発生したならば、システムのスタックが小さいことにより発生したことが考えられる。`csh` のコマンド `limit` で、システムのスタックサイズを増加することにより、解決できる可能性がある。

`sys:reclaim` と `sys:reclaim-tree` 関数は、オブジェクトにより占有されているセルをメモリマネージャーに戻す。そのため、ガーベージコレクションを呼び出すことなしにその後も再使用をすることができる。しかし、それらのセルが他のセルから参照されていないことが確実になければならない。

`memory-report` と `room` 関数は、メモリの使用に関する統計をセルのサイズやクラスによりソートして

表示する。

`address` は、オブジェクトのバイト換算したアドレスを返す。このアドレスはプロセスに独自のものであるから、この関数はハッシュテーブルが使用するハッシュ関数に有用である。

`peek` と `poke` は、メモリから直接データを読み書きできる関数である。アクセスする型は、`:char`, `:byte`, `:short`, `:long`, `:integer`, `:float`, `:double` のどれかにすべきである。例えば、`(SYS:PEEK (+ 2 (SYS:ADDRESS ' (a b))) :short)` は、`cons` セルのクラス ID (ふつう 1 である) を返す。

`'list-all'` を名前の前に付けている幾つかの関数がある。これらの関数は、システムのリソースあるいは環境のリストを返し、動的なデバッグに有用である。

`sys:gc` [関数]

ガーベージコレクションを実行する。割り当てられている中で空いているワード数および全体のワード数のリストを返す。

`sys:*gc-hook*` [変数]

ガーベージコレクションを実行する時に呼ばれる関数を定義する。

`sys:getime` [関数]

3 つの整数のリストを返す。1 つは、GC を呼び出した回数。2 つは、セルをマーキングするために使用した時間 (1 ユニットに 1/60 秒)。3 つが、矯正 (マーキングを外し、マージする) のために使用した時間。

`sys:alloc size` [関数]

ヒープに少なくとも *size* ワードのメモリを配置し、実際に配置されたワード数を返す。

`sys:newstack size` [関数]

現在のスタックを廃棄し、*size* ワードの新しいスタックを配置する。

`sys:*gc-merge*` [変数]

メモリ管理用のパラメータ。`*gc-merge*` は、GC によりマージされずに残すヒープメモリの比率を示す。このマージされない領域は、すぐに `cons` のような小さなセルに満たされる。デフォルトの値は、0.3 である。この値を 0.4 のように大きくすると、マージされない空きヒープが 40% であることを示し、`cons` のためには役立つが、実数ベクトルやエッジや面などのような大きなセルの確保には、害を及ぼす。

`sys:*gc-margin*` [変数]

メモリ管理用のパラメータ。`*gc-margin*` は、全体のヒープに対する空きヒープの比率を決定する。メモリは、UNIX から獲得したものであるため、空き空間はこの比率より小さくならない。デフォルトは、0.25 であり、GC の際に 25% 以上の空き空間が維持されることを意味する。

`sys:reclaim object` [関数]

ごみとして *object* を廃棄する。そのオブジェクトは、他のどのオブジェクトからも絶対に参照されないことが保証されなければならない。

`sys:reclaim-tree object` [関数]

*object* から通過できる `symbol` を除いてすべてのオブジェクトを矯正する。

`sys::bktrace num` [関数]

Lisp のスタックの *num* 番目の深さの情報をトレースして表示する。

`sys:memory-report <optional strm>` [関数]

セルのサイズでソートしたメモリ使用のテーブルを *strm* ストリームに出力する。

**sys:room** *output-stream*

[関数]

クラスで整列したメモリ配置の情報を出力する。

**sys:address** *object*

[関数]

プロセスのメモリ空間内にある *object* のアドレスを返す。

**sys:peek** [*vector*] *address type*

[関数]

*address* で指定されたメモリ位置のデータを読みだし、それを整数として返す。 *type* は、`:char`, `:byte`, `:short`, `:long`, `:float`, `:double` の内の 1 つである。もし、*vector* が与えられなかったなら、そのアドレスは、UNIX の処理空間として扱われる。例えば、Sun において a.out のヘッダーは `#x2000` に置かれるため、`(sys:peek #x2000 :short)` は magic number (ふつうは `#o403`) を返す。Solaris2 は、ELF ヘッダーを `#10000` に置くため、`(sys:peek #x10000 :long)` が "ELF" を表現する文字列である `#xff454c46` を返す。もし、*vector* が与えられたならば、それは foreign-string であり、アドレスは *vector* の起点からのオフセットとして認識される。`(sys:peek "123456" 2 :short)` は、"34" を表現する short word を返す。`(#x3334(13108))` である)

アドレス位置については十分注意すること。short, integer, long. float, double word を奇数アドレスから読み出すと、"bus error" になる。

**sys:poke** *value [vector] address value-type*

[関数]

*value* を *address* で指定された位置に書き込む。プロセスのメモリ空間内のどこでも書き込むことができるため、特に注意をしなければならない。プロセスの空間の外へ書き込んだなら、確実に "segmentation fault" が発生する。short, integer, long. float, double word を奇数アドレスに書き込んだ場合、"bus error" が発生する。

**sys:list-all-chunks**

[関数]

配置されたすべてのヒープの chunk をリストアップする。他に有用な実行関数はない。

**sys:object-size** *obj*

[関数]

*obj* からアクセス可能なセルとワードの数を計算する。*obj* から参照可能なすべてのオブジェクトが探索される。そして、3 つの数のリストが返される。1 つ目は、セルの数。2 つ目は、これらのオブジェクトに論理的に配置されたワード数 (すなわち、ユーザーからアクセスできるワード数)。3 つ目は、物理的に配置されたワード数。これは、ヘッダーとメモリ管理のための特別なスロットを含む。探索は、symbol で停止する。すなわち、property-list あるいは print-name string のような symbol から参照されるオブジェクトは、カウントされない。

## 11.2 UNIX システムコール

EusLisp は、UNIX オペレーティングシステムのシステムコールとライブラリ関数とに直接関連する関数を取りそろえている。これらの関数の詳細については、UNIX system interface (2) を調べる。\*unix-package\* に定義されているこれらの低レベル関数の使用は、ときどき危険をはらむ。できるだけ他のパッケージに定義されている高レベル関数を使用すること。例えば、`unix:socket`, `unix:bind`, `unix:connect` などの代わりに??節に記述されている IPC 機能を使用すること。

### 11.2.1 時間

`unix:ptimes` [関数]  
経過時間、システム時間、ユーザー時間、サブプロセスのシステム時間とサブプロセスのユーザー時間の 5 つの要素を持つリストを返す。この関数は旧いので、`unix:getrusage` の使用を推奨する。

`unix:runtime` [関数]  
プロセスのシステムとユーザー時間の合計を返す。単位は、1/60 秒である。

`unix:localtime` [関数]  
現在の時間と月日を整数ベクトルで返す。要素は、秒、分、時、日、月 (0 から始まることに注意)、年 (1900 からの経過年数)、曜日 (0 が日曜日、6 が土曜日)、年内の通し日数 (0 から始まる)、夏時間がセットされているか、サポートされている時間帯である。

ex.) `unix:localtime => #(10 27 12 8 10 116 2 312 nil ('JST' 'JST'))`

`unix:asctime tm-intvector` [関数]  
整数ベクトルで表現されるローカル時間を文字列表現に変換する。( `unix:asctime (unix:localtime)` ) は、現在の実際の時間の文字列表現を返す。

### 11.2.2 プロセス

`unix:getpid` [関数]  
このプロセスのプロセス ID (16 ビット整数) を返す。

`unix:getppid` [関数]  
親プロセスのプロセス ID を返す。

`unix:getpgrp` [関数]  
このプロセスのグループ ID を返す。

`unix:setpgrp` [関数]  
新しいプロセスのグループ ID を設定する。

`unix:getuid` [関数]  
このプロセスのユーザー ID を返す。

`unix:geteuid` [関数]  
このプロセスの使用可能なユーザー ID を返す。

`unix:getgid` [関数]

このプロセスのユーザーグループ ID を返す。

**unix:getegid** [関数]

このプロセスの使用可能なユーザーグループ ID を返す。

**unix:setuid *integer*** [関数]

このプロセスの使用可能なユーザー ID を設定する。

**unix:setgid *integer*** [関数]

このプロセスの使用可能なユーザーグループ ID を設定する。

**unix:fork** [関数]

他の Euslisp を作成する。サブプロセスに 0 が返され、親プロセスに fork されたプロセスの pid が返される。パイプで接続されたプロセスを作成するためには、??節に書かれている system:pipe-fork を使用すること。

**unix:vfork** [関数]

他の Euslisp を fork し、その新しい Euslisp のプロセスが終了するまで親プロセスの実行を一時停止する。

**unix:exec *path*** [関数]

Euslisp から他のプログラムへ実行を移す。

**unix:wait** [関数]

サブプロセスの中の 1 つのプロセスの終了を待つ。

**unix::exit *code*** [関数]

実行を終了し、*code* を終了状態として返す。ゼロは通常の終了を意味する。

**sys:\*exit-hook\*** [変数]

プロセスが終了する直前に呼ばれる関数を定義する。

**unix:getpriority *which who*** [関数]

このプロセスが持つ最大の優先順位を返す。*which* は、0(プロセス)、1(プロセスグループ)、2(ユーザー)のうちの 1 つである。

**unix:setpriority *which who priority*** [関数]

*which* と *who* で決定されるリソースの優先順位を *priority* に設定する。*which* は、0,1,2 の内の 1 つである。*who* は、*which* から相対的に解釈される (*which* = 0 ならプロセスを示し、*which* = 1 ならプロセスグループを示し、*which* = 2 ならユーザーの ID を示す)。*who* がゼロのとき、現在のプロセス、プロセスグループ、ユーザーを示す。Euslisp プロセスに低い優先順位を指定することは、大きい値を設定することであり、これはプロセスを不利にする。(unix:setpriority 0 0 10) は、優先順位を 10 に設定する。

**unix:getrusage *who*** [関数]

*who* プロセスについてのシステムリソースの使用情報のリストを返す。要素は、以下のような順番になっている。もっと多くの情報が、lisp:rusage より得られる。

```
float ru_utime (sec.) /* user time used */
float ru_stime (sec.) /* system time used */
int  ru_maxrss;      /* maximum resident set size */
int  ru_ixrss;        /* currently 0 */
int  ru_idrss;        /* integral resident set size */
int  ru_isrss;        /* currently 0 */
int  ru_minflt;       /* page faults without physical I/O */
```



```

int  ru_majflt;      /* page faults with physical I/O */
int  ru_nswap;       /* number of swaps */
int  ru_inblock;     /* block input operations */
int  ru_oublock;     /* block output operations */
int  ru_msgsnd;      /* messages sent */
int  ru_msgrcv;      /* messages received */
int  ru_nsignals;    /* signals received */
int  ru_nvcsw;       /* voluntary context switches */
int  ru_nivcsw;      /* involuntary context switches */

```

**unix:system** *Optional command* [関数]

サブシェルで *command* を実行する。 *command* は、Bourn-shell で認識されるものでなければならない。

**unix:getenv** *env-var* [関数]

*env-var* の環境変数の値を返す。

**unix:putenv** *env* [関数]

プロセスの環境変数リストに *env* を追加する。 *env* は、"VARIABLE=value" のように変数と値の等価を表す文字列である。

**unix:sleep** *time* [関数]

*time* 秒間このプロセスの実行を一時停止する。

**unix:usleep** *time* [関数]

*time* マイクロ秒間このプロセスを一時停止する。(u は、マイクロを表現する。) *usleep* は、Solaris2 あるいは他の System5 系のシステムには実現されていない。

### 11.2.3 ファイルシステムと入出力

**unix:uread** *stream Optional buffer size* [関数]

*stream* から *size* バイト読み込む。 *stream* は、ストリームオブジェクトあるいはファイルディスクリプタ (fd) を表現する整数である。もし、 *buffer* が与えられるとき、入力はそのに蓄積される。そうでないならば、入力は *stream* のバッファに蓄積される。したがって、もし *stream* が fd なら、 *buffer* は与えられなければならない。 *unix:uread* は、新しい文字列バッファを配置しない。 *unix:uread* は、実際に読み込まれたバイト数を返す。

**unix:write** *stream string Optional size* [関数]

*stream* に *string* の *size* バイトを書き込む。もし、 *size* が省略されたならば、 *string* の全部の長さが出力される。

**unix:fcntl** *stream command argument* [関数]

**unix:ioctl** *stream command buffer* [関数]

**unix:ioctl\_** *stream command1 command2* [関数]

**unix:ioctl\_R** *stream command1 command2 buffer Optional size* [関数]

**unix:ioctl\_W** *stream command1 command2 buffer Optional size* [関数]

**unix:ioctl** *WR stream command1 command2 buffer &optional size* [関数]

**unix:uclose** *fd* [関数]  
*fd* で指定されるファイルをクローズする。

**unix:dup** *fd* [関数]  
*fd* で指定されるファイルディスクリプタを 2 重化して返す。

**unix:pipe** [関数]  
パイプを作成する。このパイプの入出力ストリームを返す。

**unix:lseek** *stream position &optional (whence 0)* [関数]  
*stream* のファイルポインタを *whence* から *position* の位置に設定する。

**unix:link** *path1 path2* [関数]  
hard リンクを作る。

**unix:unlink** *path* [関数]  
*path* で指定されたファイルの hard リンクを取り去る。もし、ファイルに参照が残っていないなら、削除される。

**unix:mknod** *path mode* [関数]  
ファイルシステムに inode を作る。*path* は、pathname オブジェクトでなく文字列でなければならない。

**unix:mkdir** *path mode* [関数]  
ファイルシステムにディレクトリを作る。*path* は、pathname オブジェクトでなく文字列でなければならない。

**unix:access** *path mode* [関数]  
*path* へのアクセス権利をチェックする。

**unix:stat** *path* [関数]  
*path* の inode 情報を得て、以下に示す整数のリストを返す。

```
st_ctime ; file last status change time
st_mtime ; file last modify time
st_atime ; file last access time
st_size ; total size of file, in bytes
st_gid ; group ID of owner
st_uid ; user ID of owner
st_nlink ; number of hard links to the file
st_rdev ; the device identifier (special files only)
st_dev ; device file resides on
st_ino ; the file serial number
st_mode ; file mode
```

**unix:chdir** *path* [関数]  
現在のディレクトリを *path* に変更する。

**unix:getwd** [関数]  
現在のディレクトリを返す。

**unix:chmod** *path integer* [関数]

*path* のアクセスモード (permission) を変更する。

**unix:chown** *path integer* [関数]

*path* ファイルのオーナーを変更する。

**unix:isatty** *stream-or-fd* [関数]

もし、*stream-or-fd* が TTY 型のデバイス (シリアルポートあるいは仮想 TTY) に接続されているなら 1 を返す。

**unix:msgget** *key mode* [関数]

*key* によってアドレスされるメッセージキューを作成し、配置する。

**unix:msgsnd** *qid buf Optional msize mtype flag* [関数]

**unix:msgrcv** *qid buf Optional mtype flag* [関数]

**unix:socket** *domain type Optional proto* [関数]

*domain* に定義されている名前を持ち *type* を抽象型とするソケットを作成する。*type* は、1 (SOCK\_STREAM), 2 (SOCK\_DGRAM), 3 (SOCK\_RAW), 4 (SOCK\_RDM), 5 (SOCK\_SEQPACKET) の内の 1 つである。

**unix:bind** *socket name* [関数]

*name* と *socket* を関連付ける。もし、ソケットが UNIX 領域内で定義されているならば、*name* は、UNIX のパス名でなければならない。

**unix:connect** *socket addr* [関数]

*socket* と *addr* で指定される他のソケットを接続する。

**unix:listen** *socket Optional backlog* [関数]

*socket* から接続要求を受け始める。*backlog* は、接続の確定を待つためのキューの長さを指定する。

**unix:accept** *socket* [関数]

*socket* から接続要求を受け、両方向にメッセージを交換できるファイルディスクリプタを返す。

**unix:recvfrom** *socket Optional msg from flag* [関数]

*socket* からデータを書いたメッセージを受ける。そのソケットは、**unix:bind** により名前を割り当てられなければならない。*msg* は、入ってきたメッセージが蓄積されるための文字列である。もし、*msg* が与えられたならば、**unix:recvfrom** は受け取ったバイト数を返す。もし省略されたなら、メッセージを蓄積するための新しい文字列を作成し、その文字列を返す。

**unix:sendto** *socket addr msg Optional len flag* [関数]

*addr* によって指定される他のソケットへデータの書かれたメッセージを送る。*socket* は、名前が割り当てられてないデータ書き込み型のソケットでなければならない。*msg* は、送るための文字列であり、*len* は文字列の最初から数えたメッセージの長さである。もし、省略されたなら、すべての文字列を送る。

**unix:getservbyname** *servicename* [関数]

/etc/services あるいは NIS データベースに記録されている *servicename* のサービス番号を返す。

**unix:gethostbyname** *hostname* [関数]

*hostname* の ip アドレスとアドレス型のリストを返す。(一般にいつも AF\_INET==2).

**unix:syserrlist** *errno* [関数]

*errno* のエラーコードに対するエラー情報が記述された文字列を返す。

#### 11.2.4 シグナル

**unix:signal** *signal func* *Optional option* [関数]

*signal* に対してシグナルハンドラー *func* をインストールする。BSD4.2 システムにおいて、システムコール処理の間に捕まえたシグナルは、システムコールのリトライに起因する。これは、もしその処理がシステムコールの呼び出しを発行するならば、シグナルを無視することを意味する。もし、*option=2* が指定されたならば、シグナルは system-5 の手法で処理される。そのシグナルは、システムコールの失敗に起因する。

**unix:kill** *pid signal* [関数]

*pid* で名前付けされるプロセスに *signal* を送る。

**unix:pause** [関数]

シグナルが到着するまでこのプロセスの実行を一時停止する。

**unix:alarm** *time* [関数]

*time* 秒後にアラーム時計シグナル (SIGALRM 14) を送る。*time=0* で **unix:alarm** を呼び出すと、アラーム時計をリセットする。

**unix:ualarm** *time* [関数]

*time* がマイクロ秒単位であることを除いて **unix:alarm** と同じである。**ualarm** は、Solaris2 あるいは System5 系のシステムに実現されていない。

**unix:getitimer** *timer* [関数]

*timer* は、0 (ITIMER\_REAL), 1 (ITIMER\_VIRTUAL), 2(ITIMER\_PROF) の内の 1 つである。秒単位の時間 (*timer*) と間隔 (*interval*) の 2 つの要素を持つリストを返す。

**unix:setitimer** *timer value interval* [関数]

*timer* に *value* と *interval* を設定する。*timer* は、0 (ITIMER\_REAL), 1 (ITIMER\_VIRTUAL), 2(ITIMER\_PROF) の内の 1 つである。ITIMER\_REAL は、*value* が終了したとき、SIGALRM を発行する。ITIMER\_VIRTUAL は、SIGVTALRM を発行し、ITIMER\_PROF は、SIGPROF を発行する。

**unix:select** *inlist outlist exceptlist timeout* [関数]

*inlist*, *outlist* と *exceptlist* は、ファイルディスクリプタを示すビットベクトルである。そのファイルディスクリプタの入出力イベントは、テストされなければならない。例えば、もし *inlist=#b0110* で *outlist=#b100* で *exceptlist=NIL* であるなら、*fd=1* あるいは *fd=2* で読み込み可能かあるいは *fd=2* で書き込み可能かどうかをテストする。*timeout* は、**unix:select** が待つために許される秒数を指定する。*inlist* で指定されているポートの 1 つに入力データが現れるかあるいは *outlist* に指定されるポートの 1 つに書き込み可能となるかあるいは *exceptlist* で指定されるポートの 1 つに例外条件が起こるとすぐに **unix:select** は、*inlist*, *outlist*, *exceptlist* のそれぞれにおいてアクセス可能なポートとして設定されたポートの中で、入力処理可能なポート番号を返す。

**unix:select-read-fd** *read-fdset timeout* [関数]

入出力の選択は、ふつう入力処理のときのみ意味がある。**unix:select-read-fd** は、**select** *fdset nil nil timeout* の速記法である。*read-fdset* は、ビットベクトルでなく、設定された読み込み *fd* を指定する整数である。

## 11.2.5 マルチスレッド

スレッド内でシグナルを生成することはできない。したがって、1つのシグナルスタックと1つのタイマーが Euslisp のプロセスの中で実現されている。Solaris2 の上では、メインの最上位レベルが分割されたスレッド内で実行する。

**unix:thr-self** [関数]

現在実行されているスレッドの ID(整数) を返す。

**unix:thr-getprio *id*** [関数]

*id* で指定されたスレッドの実行優先順位を返す。

**unix:thr-setprio *id newprio*** [関数]

*id* で指定されたスレッドの実行優先順位に *newprio* を設定する。*newprio* が小さい数値の場合、優先順位が高いことを意味する。言い替えれば、*newprio* よりも大きな数値を持つスレッドは、CPU にアクセスされることが少なくなる。ユーザーは、実行優先順位をプロセスの値（普通はゼロ）よりも高くすることはできない。

**unix:thr-getconcurrency** [関数]

並列に実行できるスレッドの数で表現される並列度 (整数) を返す。

**unix:thr-setconcurrency *concurrency*** [関数]

*concurrency* の値は、プロセス内の LWP の数である。もし、*concurrency* がデフォルトの 1 ならば、生成されたたくさんのスレッドがすべて実行可能であったとしても順番に 1 つの LWP に割り当てられる。もし、プログラムがマルチプロセッサマシン上で実行され、同時に複数の CPU を利用したいならば、*concurrency* に 1 より大きい値を設定しなければならない。*concurrency* に大きな値を設定すると、オペレーティングシステムのリソースをたくさん消費する。普通、*concurrency* はプロセッサの数と同じかあるいは小さくすべきである。

**unix:thr-create *func arg-list* *optional (size 64\*1024)*** [関数]

*size* ワードの lisp スタックを持ち、*size* バイトの C スタック持つ新しいスレッドを作成し、そのスレッド内で *arg-list* に *func* を適用する。スレッドは、どんな結果も呼びだし側に返すことができない。この関数の使用は避けること。

## 11.2.6 低レベルメモリ管理

**unix:malloc *integer*** [関数]

Euslisp のメモリ空間の外にメモリを配置する。

**unix:free *integer*** [関数]

unix:malloc で配置されたメモリブロックを開放する。

**unix:valloc *integer*** [関数]

**unix:mmap *address length protection share stream offset*** [関数]

**unix:munmap *address length*** [関数]

**unix:vadvise** *integer*

[関数]

### 11.2.7 IOCTL

Unix はターミナルデバイスを `ioctl` の 2 番目の引数に命令を設定することにより制御することができるが、Euslisp はインクルードファイルの参照や命令コードとしての引数の論理和を省略するために、関数で備えている。詳しい内容は、Unix の `termio` のマニュアルを参照すること。

ターミナルの入出力制御には、`TIOC*` と `TC*` という 2 つの命令系がある。自分のオペレーティングシステムにこれらの関数が実現されているがどうかについて気を付けなさい。基本的に、BSD 系は `TIOC*` の入出力をサポートし、System5 系が `TC*` をサポートしている。

SunOS 4.1 `TIOC*` と `TC*` の両方サポート

Solaris2 `TC*` のみサポート

mips, ultrix? `TIOC*` のみサポート

**unix:tiocgetp** *stream &optional sgTTYbuf*  
パラメータを得る。

[関数]

**unix:tiocsetp** *stream sgTTYbuf*  
パラメータを設定する。

[関数]

**unix:tiocsetn** *stream &optional sgTTYbuf*

[関数]

**unix:tiocgetd** *stream &optional sgTTYbuf*

[関数]

**unix:tiocflush** *stream*  
バッファをすべて出力する。

[関数]

**unix:tiocgprp** *stream integer*  
プロセスのグループ ID を得る。

[関数]

**unix:tiocspgrp** *stream integer*  
プロセスのグループ ID を設定する。

[関数]

**unix:tiocoutq** *stream integer*

[関数]

**unix:fionread** *stream integer*

[関数]

**unix:tiocsetc** *stream buf*

[関数]

**unix:tioclbis** *stream buf*

[関数]

**unix:tioclbic** *stream buf* [関数]

**unix:tioclset** *stream buf* [関数]

**unix:tioclget** *stream buf* [関数]

**unix:tcseta** *stream buffer* [関数]  
ターミナルパラメータをすぐに設定する。

**unix:tcsets** *stream buffer* [関数]  
ターミナルパラメータを設定する。

**unix:tcsetsw** *stream buffer* [関数]  
出力として列をなす全ての文字を転送した後、ターミナルパラメータを設定する。

**unix:tcsetsf** *stream buffer* [関数]  
出力として列をなす全ての文字を転送し、入力として列をなす全ての文字列を廃棄した後、ターミナルパラメータを設定する。

**unix:tiocsetc** *stream buffer* [関数]

**unix:tcsetaf** *stream buffer* [関数]

**unix:tcsetaw** *stream buffer* [関数]

**unix:tcgeta** *stream buffer* [関数]

**unix:tcgets** *stream buffer* [関数]

**unix:tcgetattr** *stream buffer* [関数]

**unix:tcsetattr** *stream buffer* [関数]

#### 11.2.8 キーインデックスファイル

近年 UNIX は、キーインデックスファイルの管理のために dbm あるいは ndbm ライブラリを提供する。このライブラリを使用することにより、キーとデータの組みで構成されるデータベースを構築することができる。以下に示す関数は、clib/ndbm.c に定義されている。Sun において、そのファイルは、cc -c -Dsun4 -Bstatic でコンパイルし、(load "clib/ndbm" :ld-option "-lc") で Euslisp にロードすること。

**dbm-open** *dbname mode flag*

[関数]

**dbm-open** は、データベースファイルを作るときと、そのデータベースに読み込み / 書き込みをするとき、最初に呼び出されなければならない。*dbname* は、データベースの名前である。実際に、**ndbm manager** は ".pag" と ".dir" の拡張子を持つ 2 つのファイルを作成する。*mode* は、ファイルのオープンモードを指定する。0 は読み込み専用、1 は書き込み専用、2 は読み書き用を示す。また、最初にファイルを作成するときは、#x200 を論理和すべきである。*flag* は、**chmod** で変更されるアクセス許可を与える。#o666 あるいは #o664 が、*flag* に適している。**dbm-open** は、そのデータベースを確認するための整数を返す。この値は、他の **dbm** 関数によってデータベースを確認するために使用される。言い換えれば、同時に幾つかのデータベースをオープンすることができる。

**dbm-store** *db key datum mode*

[関数]

*key* と *datum* の組み合わせを *db* に蓄積する。*db* は、データベースを確認するための整数である。*key* と *datum* は文字列である。*mode* は 0(挿入) あるいは 1(置き換え) のどちらかである。

**dbm-fetch** *db key*

[関数]

*db* の中の *key* に関連付けられているデータを呼び出す。



### 11.3 UNIX プロセス

Euslisp から UNIX 命令を実行するために `unix:system` 関数を使用すること。 `piped-fork` は、標準出力を標準入力がパイプを通して Euslisp の双方向ストリームに接続されるサブプロセスを作成する。 `piped-fork` はストリームを返す。以下に示す関数は、`"wc"`を使用することにより、ファイルに含まれる行の数を数えるものである。

```
(defun count-lines (file) (read (piped-fork "wc" file)))
```

次の例は、他のワークステーション `"etlic0"` の上に `eus` プロセスを作成し、分散計算をするためのポートを提供する。

```
(setq ic0eus (piped-fork "rsh" "etlic0" "eus"))
(format ic0eus "(list 1 2 3)~%")
(read ic0eus) --> (1 2 3)
```

ソースコードを修正するために、Euslisp から `ez` を呼び出すことができる。スクリーンエディター `ez` は、メッセージキューを通して Euslisp と接続する。もし、既に `ez` プロセスを Euslisp と並列に実行しているならば、`ez` は `ez` プロセスを再スタートし、ターミナル制御を得る。`ez` の中で `esc-P` あるいは `esc-M` 命令を発行することにより、テキストは戻され、Euslisp で評価される。ファイルに少しの変更を加えたとき、全部のファイルをロードする必要がないので、デバッグするのにこれは便利である。`emacs` の上でも `M-X run-lisp` 命令でおなじことが可能である。

**cd** *Optional (dir (unix:getenv "HOME"))* [関数]  
現在のディレクトリを変更する。

**ez** *Optional key* [関数]  
`ez` エディターの画面に入る。それから Lisp 書式を読み込み、評価する。

**piped-fork** *Optional (exec) Rest args* [関数]  
プロセスを fork し、両方向ストリームを Euslisp とサブプロセスの間に作る。

**rusage** [関数]  
このプロセスのリソースの使用状況を表示する。

## 11.4 C で書かれた Lisp 関数の追加

ファイルに含まれる C を重く参照したり、行列にしばしばアクセスするようなプログラムにおいては、Euslisp で記述するよりはむしろ C あるいは他の言語で記述した方が効率が良く、記述もわかり易い。EusLisp は、C で書かれたプログラムをリンクする方法を備えている。

もし C で書かれた Euslisp の関数を定義したいならば、Euslisp で呼び出しできる C の関数はそれぞれ、3 つの引き数を受けるように書かれなければならない。環境へのポインタと受け取る引き数の数と lisp の引数領域を示すポインタの 3 つである。これらの引数は、c/eus.h 中のマクロによって参照されるため、ctx, n, argv と名付けられなければならない。C のプログラムは、\*eusdir\*/c/eus.h を include しなければならない。プログラマーは、そこに書かれた型やマクロに精通していなければならない。エントリ関数名には、ソースファイルの basename を付けなければならない。

任意の数の実数の算術平均を計算する C の関数 AVERAGE のサンプルコードは、以下に示す通りである。この例において、引数から実数値を得る方法、実数のポインタを作る方法、特殊変数 AVERAGE にポインタを設定する方法やエントリ関数 ave に関数や symbol を定義する方法を知ることができる。'cc -c -Dsun4 -DSolaris2 -K pic' でこのプログラムをコンパイルする。c/eus.h 内の正しい定義を選択するために、-Dsun4 や -DSolaris2 が必要である。-K pic は、ロード可能な共有オブジェクトのために、位置に依存するコードを C コンパイラで生成させるために必要である。その後、コンパイルの結果である'.o' ファイルが Euslisp にロードすることができる。もっと完全な例は\*eusdir\*/clib/\*.c に置かれている。これらの例は、ここで書かれた方法で定義され、ロードされる。

```
/* ave.c */
/* (average &rest numbers) */
#include "/usr/local/eus/c/eus.h"
static pointer AVESYM;
pointer AVERAGE(ctx,n,argv)
context *ctx;
int n;
pointer argv[];
{ register int i;
  float sum=0.0, a, av;
  pointer result;
  numunion nu;
  for (i=0; i<n; i++) {
    a=ckfltval(argv[i]);
    sum += a;} /*get floating value from args*/
  av=sum/n;
  result=makeflt(av);
  AVESYM->c.sym.speval=result; /*kindly set the result in symbol*/
  return(result);}

ave(ctx,n,argv)
context *ctx;
int n;
pointer argv[];
{ char *p;
  p="AVERAGE";
  defun(ctx,p,argv[0],AVERAGE);
```

```
AVESYM=intern(ctx,p,strlen(p),userpkg); /* make a new symbol*/
}
```

### 11.5 他言語インターフェース

Euslisp とのリンクを考慮していない C の関数も Euslisp にロードすることができる。これらの関数は、他言語関数と呼ばれる。そのようなプログラムは `load-foreign` マクロによりロードされる。そのマクロは、`foreign-module` のインスタンスを返す。オブジェクトファイルの中の外部 symbol 定義は、モジュールオブジェクトの中に登録されている。`defforeign` は、Euslisp から呼び出すための C 関数に対するエントリーを作るために使用される。`defun-c-callable` は、C から呼び出し可能な lisp 関数を定義する。呼び出し可能な C の関数は、パラメータを変換し関連する Euslisp の関数へ制御を移すために *pod-code* と呼ばれる特別なコードを持つ。`pod-address` は、この特別なコードのアドレスを返す。そのアドレスは C の関数に通知されるべきである。

これは、C のプログラムのサンプルと Euslisp への関数インターフェースである。

```
/* C program named cfunc.c*/

static int (*g)(); /* variable to store Lisp function entry */

double sync(x)
double x;
{ extern double sin();
  return(sin(x)/x);}

char *upperstring(s)
char *s;
{ char *ss=s;
  while (*s) { if (islower(*s)) *s=toupper(*s); s++;}
  return(ss);}

int setlfunc(f)      /* remember the argument in g just to see */
int (*f)();          /* how Lisp function can be called from C */
{ g=f;}

int callfunc(x)      /* apply the Lisp function saved in g to the arg.*/
int x;
{ return((*g)(x));}

;;; Example program for EusLisp's foreign language interface
;;; make foreign-module
(setq m (load-foreign "cfunc.o"))

;; define foreign functions so that they can be callable from lisp
(defforeign sync m "sync" (:float) :float)
(defforeign toupper m "upperstring" (:string) :string)
(defforeign setlfunc m "setlfunc" (:integer) :integer)
(defforeign callfunc m "callfunc" (:integer) :integer)
```

```
;; call them
(sync 1.0) --> 0.841471
(print (toupper "abc123")) --> "ABC123"

;; define a test function which is callable from C.
(defun-c-callable TEST ((a :integer)) :integer
  (format t "TEST is called, arg=~s~%" a)
  (* a a))    ;; return the square of the arg
;; call it from C
;; setlfunc remembers the entry address of Lisp TEST function.
(setlfunc (pod-address (intern "TEST")))
(callfunc 12) --> TEST is called, arg=12 144
```

Euslisp のデータ表現は、以下に示す方法で C のデータ表現に変換される。EusLisp の 30 ビット整数 (文字列を含む) は、符号拡張され、スタックを通して C の関数に渡される。30 ビット実数は、倍精度実数 (double) に拡張され、スタックを通して渡される。文字列と整数ベクトルと実数ベクトルについては、その最初の要素のアドレスのみがスタックに渡され、行列自体はコピーされない。Euslisp には、2 次元以上の配列を渡す方法がない。2 次元以上の配列はすべての要素を線形に保持する 1 次元ベクトルを持つ。このベクトルは、array-entity マクロにより得られる。もし、2 次元行列を FORTRAN のサブルーチンに送る場合、FORTRAN において列と行が反対となっているためその行列を転置しなければならないことに注意すること。

実数の Euslisp 表現は、いつも単精度であるので、倍精度の実数のベクトルに渡すとき変換を要する。変換関数、double2float と float2double は、この目的で clib/double.c の中に定義されている。例えば、もし 3x3 の実数行列があり、CF という名の C の関数にそれを倍精度実数の行列として渡したいなら、以下のように使用すればよい。

```
(setq mat (make-matrix 3 3))
(CF (float2double (array-entity mat)))
```

C の構造体は、defstruct マクロにより定義することができる。defstruct は、次のようなフィールド定義書式により struct-name を受け取る。

```
(defcstruct <struct-name>
  {(<field> <type> [*] [size])}*)
```

たとえば、以下に示す構造体の定義は、つぎの defstruct によって表現される。

```
/* C definition */
struct example {
  char  a[2];
  short b;
  long  *c;
  float *d[2];};

/* equivalent EusLisp definition */
(defcstruct example
  (a :char 2)
  (b :short)
  (c :long *)
  (d :float 2))
```

```
(d :float * 2))
```

**load-foreign** *objfile &key symbol-input symbol-output (symbol-file objfile) ld-option* [マクロ]

Euslisp 以外の言語で書かれたオブジェクトモジュールをロードする。Solaris2 において、load-foreign は *entry* パラメータに null 文字列を与えた load を呼び出す。コンパイルされたコードのオブジェクトが返される。この結果は、後に defforeign を呼び出すことによってモジュールの中の関数のエントリーを作ることが必要である。ライブラリーは *ld-option* に指定することができる。しかしながら、ライブラリの中に定義された symbol はデフォルトの symbol-output ファイルで獲得することができない。ライブラリで定義された関数の呼び出しを Euslisp に許可するために、*symbol-output* と *symbol-file* が明示的に与えられなければならない。(もし、*objfile* からのみそれらを参照するならば、これらの引き数は必要ない。) load-foreign は、指定されたライブラリとグローバル変数と一緒に *objfile* を Euslisp のコアにリンクし、リンクされたオブジェクトを *symbol-output* に書き込む。それから、*symbol-file* の中の symbol は、検索され、他言語モジュールの中にリストアップされる。*symbol-file* のデフォルトが *objfile* であるので、もし *symbol-file* が与えられないなら、*objfile* に定義されている symbol のみ認識される。*objfile* とライブラリの両方のグローバルエントリーをすべて見るために、load-foreign の最初のプロセスリンクの結果であるリンクされた (マージされた) symbol テーブルは確かめられなければならない。このような理由で、*symbol-output* と *symbol-file* の両方に同一のファイル名を与えなければならない。

以下に示されるように、中間の symbol ファイルは unix:unlink によって削除することができる。しかしながら、もし同じライブラリを参照する 2 つ以上の他言語モジュールをロードするとき、ライブラリの 2 重化を避けたいなら、*symbol-output* 引き数を使用しなければならない。上記の例として、"linpack.a" のすべての関数をロードしており、次に "linpack.a" の関数を呼び出している他のファイル "linapp.o" を呼びだそうとしていると仮定する。次の load-foreign 呼び出しは、"euslinpack" を unlink する前に発行しなければならない (load-foreign "linapp.o" :symbol-input "euslinpack")。load-foreign と defforeign のもっと完全な例は、\*eusdir\*/llib/linpack.1 で見ることができる。

```
(setq linpack-module
  (load-foreign "/usr/local/eus/clib/linpackref.o"
    :ld-option "-L/usr/local/lib -llinpack -lF77 -lm -lc"
    :symbol-output "euslinpack"
    :symbol-file "euslinpack"
  ))
(unix:unlink "euslinpack")
```

**defforeign** *funcname module cname paramspec resulttype* [マクロ]

他言語モジュールの中の関数エントリーを作る。*funcname* は、Euslisp に作られる symbol である。*module* は、load-foreign によって返されるコンパイルされたコードのオブジェクトである。*cname* は、他言語プログラムの中で定義されている C の関数の名前である。その名前は "myfunc" のような文字列である。*paramspec* は、パラメータの型指定のリストである。それは、Euslisp から C の関数に引き数を渡すときに、データの型変換と強制 (coercion) を行うために使用される。データ変換がなかったり、あるいは型チェックが必要ないとき、*paramspec* は NIL で構わない。:integer, :float, :string, (:string n) の内の 1 つが *resulttype* に与えられなければならない。:integer は、C の関数が char, short, int(long) のいずれかを返すことを意味する。:float は、返す値が float あるいは double のときに指定する。:string は、C 関数が string へのポインターを返すことを意味し、Euslisp は Euslisp の文字列に変更するために string に long-word のヘッダーを追加する。文字列の長さは strlen によって見つけれられる。string の直前に書き込まれるヘッダーは、悲惨な結果を引き起こすことがあることに注意。もう一方で、(:string n) は、安全だが遅い。なぜなら、n の長さを持つ Euslisp の文字列が新しく作成され、C の文字列の内容がそこにコピーされるからである。(:string 4) は、整数へのポインターを返す C の関数に使用で

きる。FORTRAN ユーザーは、FORTRAN の関数あるいはサブルーチンのあらゆる引き数は、call-by-reference によって渡されることに注意すべきである。したがって、1 つの整数あるいは実数型の引き数でさえ FORTRAN へ渡される前に整数ベクトルあるいは実数ベクトルに置かれなければならない。

**defun-c-callable** *funcname paramspec resulttype &rest body* [マクロ]

他言語のコードから呼び出すことができる Euslisp の関数を定義する。*funcname* は、Euslisp の関数として定義されている symbol である。*paramspec* は、`defforeign` の中の型指定のリストである。`defforeign` の *paramspec* と違い、`defun-c-callable` の *paramspec* は、関数が引き数を全く受け取らない場合以外、省略することができない。`:integer` は、`int`, `char`, `short` のすべての型に使用すべきである。`:float` は、`float` と `double` に使用する。*resulttype* は、Lisp 関数の型である。*resulttype* は、型のチェックあるいは整数から実数に型の強制を必要とする場合を除いて、省略することができる。*body* は、この関数が C から呼び出されるとき、実行される `lisp` 表現である。`defun-c-callable` で定義されている関数は、Lisp 表現からでも呼び出すことができる。`defun-c-callable` は *funcname* を返す。その戻り値は、symbol のようであるが、そうではなく、symbol のサブクラスである `foreign-pod` のインスタンスである。

**pod-address** *funcname* [関数]

`defun-c-callable` で定義された C で呼び出し可能な Lisp 関数 *funcname* における他言語と Euslisp とのインターフェースコードのアドレスを返す。これは、他言語プログラムに Lisp 関数の位置を知らせるために使用される。

**array-entity** *array-of-more-than-one-dimension* [マクロ]

多次元配列の要素を保持する 1 次元ベクトルを返す。これは、多次元あるいは一般の配列を他言語に渡すために必要である。しかし、1 次元のベクトルは直接渡すことができる。

**float2double** *float-vector &optional doublevector* [関数]

`float-vector` を倍精度実数の表現に変換する。その結果は、`float-vector` であるが、最初の引き数の長さの 2 倍になっている。

**double2float** *doublevector &optional float-vector* [関数]

倍精度実数表現が単精度の `float-vector` に変換される。

## 11.6 VxWorks

ホストと VxWorks との通信機能が”vxworks/vxweus.l”ファイルで提供されている。VxWorks 上に vxwserv サーバを常駐させることにより、ホスト上の EusLisp から vxwserv にコネクションを張り、vxws プロトコルに従ったコマンドを送ることにより、VxWorks の関数を起動し、引数を送り、結果を受け取ることができる。

VxWorks のソフトは Sun の c コンパイラによって開発することができる上、データ表現が sun3, sun4, VME147 の間で共通であることを利用して、vxws プロトコルは、バイナリモードで動作することができる。

### 11.6.1 VxWorks 側の起動

VxWorks にログインし、”\*eusdir\*/vxworks/vxwserv.o”をロードする。その後、vxwserv タスクを spawn する。vxwserv は VxWorks 上の 2200 番ポートを listen する。2200 が塞がっている場合、2201, 2202, ... を試す。正しく bind されたポート番号が表示される。

```
% rlogin asvx0 (あるいは etlic2 上であれば、% tip asvx[01] も可能)
-> cd "atom:/usr/share/src/eus/vxworks"
-> ld <vxwserv.o
-> sp vxwserv
port 2200 is bound.
```

VxWorks の i コマンドで、vxwserv タスクが常駐したことを確かめる。同じ要領で、eus から呼び出した VxWorks のプログラムを VxWorks 上にロードする。その後、Euslisp と VxWorks とのコネクションが張られると、vxwserv を走らせた TTY に、次のようなメッセージが出力される。

```
CLIENT accepted: sock=9 port = 1129: family = 2: addr = c01fcc10:
VxWserv started with 16394 byte buffer
```

### 11.6.2 ホスト側の起動

任意のマシンの上で eus を起動し、”vxworks/vxweus”をロードする。connect-vxw 関数を用いて vxwserv に接続する。接続後、ソケットストリームが\*vxw-stream\*にバインドされる。以下に、コネクトの例を示す。この例では、VxWorks 上の sin, vadd 関数を euslisp の関数 VSIN,VAD として定義している。

```
(load "vxworks/vxweus")
(setq s (connect-vxw :host "asvx0" :port 2200 :buffer-size 1024))
(defvxw VSIN "_sin" (theta) :float)
(defvxw VAD "_vadd" (v1 v2) (float-vector 3))
```

VxWorks 上に作成される関数が、vxws を通じて呼び出されるためには、次の条件を満たさなければならない。

1. 引数は、32 個以内であること、引数に受け取るベクタの容量の合計が connect-vxw の:buffer-size で指定した値を越えないこと
2. struct を引数にしないこと、必ず struct へのポインタを引数にすること
3. 結果は、int, float, double または、それらの配列のアドレスであること
4. 配列のアドレスを結果とする場合、その配列の実体は、関数の外部に取られていること

**connect-vxw**

[関数]

```

&key (host "asvx0")
(port 2200)
(buffer-size 16384)
(priority 1280)
(option #x1c)

```

*:host* に対して vxws プロトコルによる通信のためのソケットストリームを作成し、そのストリームを返す。*:host* には、ネットワークにおける VxWorks のアクセス番号あるいはアクセス名を指定する。*:port* には、VxWorks 上の vxwserv がバインドしたポートを捜すための最初のポート番号を指定する。このポート番号から、増加方向に接続を試行する。*:option* のコードについては、VxWorks の、spawn 関数を参照のこと。コネクションは、同時に複数張ってよい。

**vxw vxw-stream entry result-type args**

[関数]

**vxw** は、*vxw-stream* に接続されている VxWorks の関数 *entry* を呼び出し、その関数に引き数 *args* を与えて *result-type* で指定された結果を得る。*vxw-stream* には、connect-vxw で作成したソケットストリームを与える。*entry* には、VxWorks の関数名をストリングで指定するか、あるいは関数のアドレスを整数で指定する。関数のアドレスを知るには、VxWorks の findsymbol を呼び出す。知りたいシンボルは、通常、"\_" で始まることに注意。*entry* がストリングの場合、VxWorks 上でシンボルテーブルの逐次探索が行われる。*result-type* には、結果のデータ型 (:integer または :float)、あるいはデータを受け取るベクタ型を指定する。ベクタは、float-vector, integer-vector, string のインスタンスである。general vector(lisp の任意のオブジェクトを要素とするベクタ) は指定できない。結果型は、必ず、実際の VxWorks 関数の結果型と一致しなければならない。*args* には、*entry* に与える引き数を指定する。引数に許される EusLisp データは、integer, float, string, integer-vector, float-vector, integer-matrix, float-matrix である。ポインタを含んだ一般のオブジェクト、一般のベクトルは送れない。また、送られたベクトルデータは、一旦 vxwserv が獲得したバッファの中に蓄積される。例えば、VxWorks に定義された関数 "sin" を呼び出すためには、次のように実行すればよい。(vxw \*vxw-stream\* "sin" :float 1.0)

**defvxw eus-func-name entry args &optional (result-type :integer)**

[マクロ]

**defvxw** は、findsymbol を用いて vxw を呼び出して、VxWorks の関数の高速な呼び出しを実現するためのマクロである。VxWorks の関数 *entry* を呼び出すための Euslisp の関数 *eus-func-name* を定義する。このマクロを実行後は、*eus-func-name* を呼び出すことにより、VxWorks の関数を呼び出すことができる。このとき、呼び出しに使用されるソケットストリームは \*vxw-stream\* に固定されている。ただし、VxWorks 側で、関数をコンパイルし直して再ロードした場合、新しい関数定義が呼ばれるようにするためには、eus 側で、defvxw をもう一度実行し直して、最新のエントリアドレスが指定されるようにする必要がある。



## 12 マルチスレッド

マルチスレッドは、Solaris オペレーティングシステム上の並列プログラミングや非同期プログラミングの機能である。非同期プログラミングは、プログラムの状態と無関係に発生する様々なセンサを経由した外部イベントに応答するためのプログラムに要求される。並列プログラミングは、画像処理や経路計画の干渉チェックのようなプロセス向きの計算の効率を改善する場合に効果的である。

### 12.1 マルチスレッド Euslisp の設計

#### 12.1.1 Solaris 2 オペレーティングシステムのマルチスレッド

マルチスレッド Euslisp(MT-Eus) は、複数のプロセッサを持った Solaris 2 オペレーティングシステム上で動作する。Solaris のスレッドは、共有メモリと異なった環境を持つような従来の UNIX プロセスを CPU に配置するためのユニットである。Solaris OS によって提供されるスレッドのライブラリは、それぞれのスレッドを単一の LWP(light weight process) に配置する。このプロセスがカーネルのリソースである。UNIX のカーネルは、それぞれのスレッドに割り当てられたスレッドの優先権に基づいて複数の物理 CPU に LWP の配置を計画する。図??は、スレッドと LWP と CPU の関係を表わしたものである。Euslisp の環境およびメモリ管理の設計について、マルチスレッドの能力を引き出すために2つの大きな変更がされた。

#### 12.1.2 Context Separation

MT-Eus は、それぞれのスレッドに対し個別にスタックと環境を配置する。そのため、他のスレッドと独立に実行することができる。symbol や cons のようなオブジェクトは、これまでの Euslisp のように共有ヒープメモリ上に配置される。したがって、block label や catch tag やローカル変数のようなスレッドの個別データは、他のスレッドから保護される。ところが、グローバル変数によって示される値(オブジェクト)は、情報の変更が許可されているすべてのスレッドから見ることができる。

環境は C-stack と binding-stack および lambda, block, catch, let, flet などのローカルブロックに繋がるフレームポインタにより構成されており、新しいスレッドが作成されたときに設置される。複数の環境が本当のマルチプロセッサマシンの上で同時に動作できるので、グローバル変数の中の現在の環境に対して単一のポインタを持つことができない。むしろ、環境のポインタを最上位の評価から低レベルのメモリ管理に変換するために、すべての内部関数にもう一つ引き数を付け加えなければならない。

#### 12.1.3 メモリ管理

EusLisp は、すべての型のオブジェクトに対して単一のヒープの中でフィボナッチバディを用いたメモリ管理方法を採用している。異なったメモリ要求を持つプログラムを実行した後、フィボナッチバディが様々な大きさのオブジェクトを等しく高速に配置することができ、コピーなしに素早くガーベージコレクトができ、かつ、高いメモリ利用率(内部損失が 10~15%で外部損失は無視できる)を示すことを確信した。マルチスレッドのためには、2つ目のポイントすなわちコピーなしのガーベージコレクトが重要である。もし、オブジェクトのアドレスがガーベージコレクトのコピーにより変化したならば、すべてのスレッド環境のスタックおよび CPU のレジスタ内のポインタを新しいアドレスに書き換えなければならない。しかし、この書き換えは不可能あるいは大変困難である。

すべてのメモリ配置要求は、低レベルの alloc 関数によって処理される。alloc は、mutex-locking をする。なぜなら、大きさを持たないリストのグローバルデータベースを扱うからである。ガーベージコレクトの始まる時期およびどのスレッドによってガーベージコレクトが生じるのかを予言できないので、すべてのスレッドは突発的に起こるガーベージコレクトのために準備をしておかなければならない。生きているオブジェクトへ

のすべてのポインタは、ゴミとして掃除されないように保護するためいつでもガーベージコレクトからアクセスできるよう調整されなければならない。これは、スタックの上に保存されていることを信用する代わりに、それぞれの環境の固定されたスロットの中に極最近に配置されたオブジェクトに対するポインタを蓄積することによって達成される。

図 ?? は、スレッドのメモリ要求と fork されたガーベージコレクト内部での marking および sweeping を並列に行っている流れ図を示したものである。メモリ要求およびポインタの処理を行わないスレッドはガーベージコレクトと並列に実行することができ、信号処理や画像獲得のような低レベルのタスクの実時間応答を改善することに注意すること。

## 12.2 非同期プログラミングと並列プログラミングの構築

### 12.2.1 スレッド作成とスレッドプール

Solaris において複数のプロセッサ上で並列にプログラムを実行するためには、そのプログラムは関数の集まりとして書かれる必要がある。その関数はそれぞれプロセスの中で動的に作成されるスレッドによって実行される。スレッドを作成するために要求される時間は、プロセスを作成するよりも速くなければならないが、スタックを配置しスタックのオーバーフローを発見するためのページ属性を設定した後にスレッドが動き始めるまでに Euslisp において数ミリ秒かかる。この遅れは関数実施と比較して我慢できないため、評価時間におけるシステムコールに対する所要時間を排除する目的で、あらかじめ make-thread 関数により十分な数のスレッドが作られ、システムのスレッドプールに置かれる。スレッドプールの中のそれぞれのスレッドは、図 ?? で示されるようにスレッド ID と同期のためのセマフォと引き数や評価結果を転送するためのスロットから構成されるスレッドオブジェクトにより表現される。

### 12.2.2 スレッドの並列実行

スレッドによる並列実行の配置のために、スレッド関数が使用される。スレッドは、スレッドプールから 1 つの空きスレッドを取り、共有メモリを経由して引き数を渡し、図 ?? に示されるようなセマフォ信号によりスレッドを立ち上げ、停止することなしに呼出側へスレッドオブジェクトを返す。立ち上げられたスレッドは、呼び出したスレッドと並列に実行され、引き数を評価し始める。呼出側は、fork されたスレッドから評価結果を受けとるために wait-thread を使用する。plist マクロは、引き数の並列評価を記述するために大変便利な書式である。plist は、それぞれの引き数を評価するためにスレッドを割り当て、すべてのスレッドが評価し終わるのを待って結果をリストアップする。

### 12.2.3 同期の手法

MT-Eus は、mutex lock, condition variable, セマフォと呼ばれる 3 種類の同期手法を持っている。mutex lock は、スレッド間の共有変数の連続アクセスのために使用される。condition variable は、ロックの仮開放あるいは再獲得によって mutex-lock された部分の条件が true になることを待つことをスレッドに許可する。セマフォは、イベントの発生を通知するためあるいはリソースの分割を制御するために使用される。Solaris のカーネルが時間分割スケジューリングを基本として何気なしにタスク切り替えを発生するのとは異なり、これらの同期手法は、任意の環境切り替えを引き起こす。

### 12.2.4 同期障壁

barrier-synch は、複数のスレッドを同時に同期させるための機構である (図 ??)。この目的において、barrier クラスのインスタンスが作成され、同期に関係するスレッドがオブジェクトに登録される。その後、それぞれ

のスレッドは barrier オブジェクトに :wait メッセージを送り、そのスレッドは停止する。オブジェクトに登録された最後のスレッドが :wait メッセージを送ったとき、待ちが解除され、すべての待ちスレッドが T の返り値を得る。barrier-sync は、マルチロボットシミュレーションのグローバルタイムという重要な役割を演じている。

### 12.2.5 同期メモリポート

同期メモリポート (synch-memory-port) は、スレッド間でデータを交換するための 1 種のストリームである (図 ??)。プロセス内のすべてのスレッドはヒープメモリを共有しているので、もし 1 つのスレッドがグローバル変数にオブジェクトを割り当てた場合、直ちに他のスレッドから見れるようになる。しかしながら、共有メモリはグローバルデータが更新されたというイベントを送るための能力が不足している。同期メモリポートは、共有オブジェクトをアクセスするためのこの同期機能を保証する。同期メモリポートオブジェクトは、1 つのバッファスロットと同期読み書きのために使用される 2 つのセマフォによって構成されている。

### 12.2.6 タイマー

実時間プログラムは、予定された時間に実行される関数や、特定の間隔で繰り返される関数をしばしば要求する。これまでの EusLisp は、Unix のインターバルタイマーによって定期的に生成される信号によって発生するユーザー関数を実行することができた。MT-Eus において、この実行はデッドロックを引き起こす。なぜなら、割り込みが mutex-lock されたブロック内から発生する可能性がある。したがって、制御は eval の最初のように安全な場所で渡されなければならない。上記の同期によって引き起こされる遅れを避けるために、MT-Eus はセマフォを経由して信号通知 (signal-notification) も提供する。言い換えれば、信号関数は呼び出されるかあるいは信号の到着を知らせる関数あるいはセマフォのどちらかをとる。セマフォは、低レベルで告示されるので、同期により隠れているところは最小である。

以下に示すものは、マルチスレッド機能を用いた画像処理のプログラム例である。画像入力スレッドとフィルタースレッドが生成される。samp-image は、33msec 毎に通知される samp-sem を待つことにより、定期的に画像データをとる。2 つのスレッドは thread-port の読み書きを通じて同期する。filter-image は、フィルタの並列計算のために複数のスレッドを使用している。

```
(make-threads 8)
(defun samp-image (p)
  (let ((samp-sem (make-semaphore)))
    (periodic-sema-post 0.03 samp-sem)
    (loop (sema-wait samp-sem)
          (send p :write (read-image)))))
(defun filter-image (p)
  (let (img)
    (loop (setf img (send p :read))
          (plist (filter-up-half img)
                  (filter-low-half img)))))
(setf port (make-thread-port))
(setf sampler (thread #'samp-image port))
(setf filter (thread #'filter-image port))
```

表 3: マルチプロセッサ上で実行されたプログラムの並列度

processors	1	2	4	8	GC (ratio)
(a) compiled Fibonacci	1.0	2.0	4.0	7.8	0
(b) interpreted Fibonacci	1.0	1.7	2.7	4.4	0
(c) copy-seq	1.0	1.3	0.76	0.71	0.15
(d) make-cube	1.0	0.91	0.40	0.39	0.15
(e) interference-check	1.0	0.88	0.55	0.34	0.21

### 12.3 並列度の計測

表 ??は、32CPU で構成される Cray Superserver の上で測定した並列実行効率を示したものである。コンパイルされたフィボナッチ関数において線形な並列度が得られた。なぜなら、共有メモリへのアクセスがなく、それぞれのプロセッサのキャッシュメモリに十分ロードできるほど小さなプログラムであったためである。それに反して、同じプログラムをインタープリターで実行したとき、キャッシュメモリを使い果たしたため、線形な高効率を達成することができなかった。さらにまた、頻繁に共有メモリを参照するようなプログラムやメモリ配置を要求するようなプログラムは1個のプロセッサで実行したときよりも良い性能を得ることができなかった。これは、頻繁なキャッシュメモリの入れ替えが原因と考えられる。

### 12.4 スレッド生成

スレッドは、計算を割り当てる単位であり、普通 lisp 書式を評価するための単位である。Euslisp のスレッドは、thread クラスのインスタンスによって表現される。このオブジェクトは、内容を表現するスレッド全体というよりはむしろ、実際に引き数と結果を渡すためのスレッドの制御ポートであり、評価を始めるものである。

**sys::make-thread** *num* &optional (*lsize* 32\*1024) (*csize* *lsize*) [関数]

*lsize* ワードの lisp スタックと *csize* ワードの C-スタックを持つスレッドを *num* 個だけ生成し、システムのスレッドプールに置く。スレッドプール内のすべてのスレッドは、sys:\*threads\* に束ねてあり、make-thread が呼び出されたときに拡張される。thread 関数によって、計算はスレッドプールの中で空いたスレッドの1つに割り当てられる。したがって、指定された計算がどのスレッドに割り当てられるか制御できないため、スレッドのスタックサイズを変更する方法が無い。

**sys:\*threads\*** [変数]

make-thread によって作成されたすべてのスレッドのリストを持つ。

**sys::free-threads** [関数]

スレッドプール内の空いたスレッドのリストを返す。もし、結果が NIL ならば、スレッドへのタスクの新しい付託は現在実行されているスレッドのどれかの評価が終了するかあるいは make-thread によってスレッドプールに新しいスレッドを生成するまで停止される。

**sys:thread** *func* &rest *args* [関数]

スレッドプールから空いたスレッドを1つ取り出し、(*func* . *args*) の評価のためにそれを割り当てる。sys:thread は、*args* を展開したリストに *func* を適用するが、関数の適用結果を受け取らないため、非同期の funcall とみなすことができる。むしろ、sys:thread は funcall に割り当てられたスレッドオブジェクトを返すので、実際の結果は sys:wait-thread によって後から得ることができる。

```
(defun compute-pi (digits) ...)
```

```
(setq trd (sys:thread \#'compute-pi 1000)) ;assign compute-pi to a thread
... ;; other computation
(sys:wait-thread trd) ;get the result of (compute-pi 1000)
```

**sys:thread-no-wait** *func &rest args*

[関数]

空いたスレッドの1つに計算を割り当てる。スレッドは、wait-thread されることなしに、評価が終了したとき、スレッドプールに戻される。

**sys:wait-thread** *thread*

[関数]

*thread* に sys:thread 関数によって与えられた funcall の評価が終了するのを待ち、その結果を受け取り、返す。もし、スレッドに sys:thread によって評価が割り当てられたならば、sys:wait-thread は、必須である。なぜなら、スレッドは結果を転送し終わるまでスレッドプールに戻らないためである。

**sys:plist** *&rest forms*

[マクロ]

異なったスレッドにより並列に *forms* を評価し、すべての評価が終了するのを待ち、結果のリストを返す。sys:plist は、リスト化されたそれぞれの form が関数呼び出しされることを除いて、parallel-list としてみなされるだろう。

## 12.5 同期

Solaris オペレーティングシステム内には、マルチスレッドプログラムのために4つの同期手法がある。Euslisp は、mutex-lock と condition variable とセマフォを提供している。reader-writer lock は実現されてない。これらの手法に基づいて、同期メモリポートや同期障壁のような高レベルの同期機構が実現されている。

**sys:make-mutex-lock**

[関数]

mutex-lock を作り、返す。mutex-lock は、6つの要素を持つ整数ベクトルで表現されている。

**sys:mutex-lock** *mlock*

[関数]

mutex-lock の *mlock* をロックする。もし、*mlock* が既に他のスレッドからロックされているなら、mutex-lock はロックが外されるまで待つ。

**sys:mutex-unlock** *mlock*

[関数]

*mlock* を解除し、このロックを待っている他のスレッドの内の1つが再び実行され始める。

**sys:mutex** *mlock &rest forms*

[マクロ]

mutex-lock と mutex-unlock は、組みで使用されなければならない。mutex は、重要な部分をひとまとまりにしたマクロである。*mlock* は、評価する *forms* が評価される前にロックされる。そして、評価が終了したときに、ロックが解除される。このマクロは、以下の progn form に展開される。unwind-protect は、*forms* の評価中にエラーが発生したときでさえ、ロックの解除を保証するために使用されることに注意すること。

```
(progn
  (sys:mutex-lock mlock)
  (unwind-protect
    (progn . forms)
    (sys:mutex-unlock mlock)))
```

**sys:make-cond**

[関数]

4つの要素を持つ整数ベクトルである condition variable オブジェクトを作る。condition variable の返り値としては、ロックされてない状態である。

**sys:cond-wait** *condvar mlock* [関数]

*condvar* に信号が出されるまで待つ。もし、*condvar* が他のスレッドによってすでに獲得されていたならば、*mlock* を解除し、*condvar* に信号が出されるまで待つ。

**sys:cond-signal** *condvar* [関数]

*condvar* で示される condition variable に信号を出す。

**sys:make-semaphore** [関数]

20の要素を持つ整数ベクトルによって表現されるセマフォオブジェクトを作る。

**sys:sema-post** *sem* [関数]

*sem* に信号を出す。

**sys:sema-wait** *sem* [関数]

*sem* に信号が来るまで待つ。

**sys:barrier-synch** [クラス]

:super     **propertied-object**  
:slots     threads n-threads count barrier-cond threads-lock count-lock

同期障壁のための構造を表現する。同期を待っているスレッドは、*thread-lock* によって相互に排除される *thread* に置かれる。barrier-synch オブジェクトが生成されたとき、*count* は、ゼロに初期化される。同期しているスレッドは、:add メッセージを送ることによって、*threads* リストに置かれる。この barrier-synch オブジェクトに:wait を送ることは、*count* を増加させることの原因となり、送られたスレッドは待ち状態になる。*threads* の中のすべてのスレッドに:wait メッセージが送られたとき、待ちが解除され、すべてのスレッドの実行が再び始まる。同期は、*count-lock* の mutex-lock と *barrier-cond* の condition-variable の組み合わせによって実行される。

**:init** [メソッド]

この barrier-synch オブジェクトを初期化する。2つの mutex-lock と 1つの condition-variable が生成される。

**:add** *thr* [メソッド]

*threads* リストの中に *thr* スレッドが追加される。

**:remove** *thr* [メソッド]

*threads* リストの中から *thr* スレッドを削除する。

**:wait** [メソッド]

*threads* リストの中のすべてのスレッドに:wait が配布されるのを待つ。

**sys:synch-memory-port** [クラス]

:super     **propertied-object**  
:slots     sema-in sema-out buf empty lock

1方向の同期されたメモリポートを実現する。このオブジェクトを通じてデータを転送するために、2つのスレッドを同期させる。転送制御は、セマフォを用いて実現されている。

**:read** [メソッド]

この `synch-memory-port` にバッファされているデータを読む。もし、まだ書かれていなかったならば、`:read` は停止する。

`:write datum` [メソッド]

バッファに *datum* を書き込む。1 ワードのバッファのみ存在するので、もし他のデータが既に書かれておりまだ読まれていなかったならば、`:write` は `:read` によってそのデータが読み込まれるまで待つ。

`:init` [メソッド]

この `sync-memory-port` を初期化する。これには 2 つのセマフォが生成され、`:write` 動作が可能な状態になっている。

## 13 幾何学関数

### 13.1 実数ベクトル (float-vector)

float-vector は、要素が実数である 1 次元ベクトルである。float-vector は、どんなサイズでも良い。result が引き数リストで指定されているとき、その result は float-vector であるべきである。

**float-vector** *rest numbers* [関数]

*numbers* を要素とする float-vector を新しく作る。(float-vector 1 2 3) と #F(1 2 3) の違いに注意すること。前者は、呼ばれたときはいつでもベクトルが生成されるが、後者は読み込まれたときのみ生成される。

**float-vector-p** *obj* [関数]

*obj* が float-vector であるならば、T を返す。

**v+** *fltvec1 fltvec2* *Optional result* [関数]

2 つの float-vector を加える。

**v-** *fltvec1* *Optional fltvec2 result* [関数]

2 つの float-vector を差し引く。もし、*fltvec2* が省略されているならば、*fltvec1* の符号が反転される。

**v.** *fltvec1 fltvec2* [関数]

2 つの float-vector の内積を計算する。

**v\*** *fltvec1 fltvec2* *Optional result* [関数]

2 つの float-vector の外積を計算する。

**v.\*** *fltvec1 fltvec2 fltvec3* [関数]

スカラー 3 重積を計算する。(v.\* A B C)=(V. A (V\* B C))=(V. (V\* A B) C)

**v=** *fltvec1 fltvec2* [関数]

もし、*fltvec1* の要素が *fltvec2* の対応する要素とすべて等しいとき、T を返す。

**v<** *fltvec1 fltvec2* [関数]

もし、*fltvec1* の要素が *fltvec2* の対応する要素よりすべて小さいとき、T を返す。

**v>** *fltvec1 fltvec2* [関数]

もし、*fltvec1* の要素が *fltvec2* の対応する要素よりすべて大きいとき、T を返す。

**vmin** *rest fltvec* [関数]

*fltvec* の中のそれぞれの次元における最小値を捜し、その値で float-vector を新しく作る。vmin と vmax は、頂点の座標から最小の minimal-box を見つけるために使用される。

**vmax** *rest fltvec* [関数]

*fltvec* の中のそれぞれの次元における最大値を捜し、その値で float-vector を新しく作る。

**minimal-box** *v-list minvec maxvec* *Optional err* [関数]

与えられた *v-list* に対して minimal bounding box を計算し、その結果を *minvec* と *maxvec* に蓄積する。もし、実数 *err* が指定されているならば、minimal box はその比率によって成長する。すなわち、もし *err* が 0.01 のとき、*minvec* のそれぞれの要素は *minvec* と *maxvec* との距離の 1% 減少する。そして、*maxvec* のそれぞれの要素は 1% 増加する。minimal-box は、*minvec* と *maxvec* との距離を返す。

**scale** *number fltvec* *Optional result* [関数]



*fltvec* のすべての要素をスカラー *number* 倍する。

**norm** *fltvec* [関数]

*fltvec* のノルムを求める。  $\|fltvec\|$

**norm2** *fltvec* [関数]

*fltvec* のノルムの 2 乗を求める。  $\|fltvec\|^2 = (v \cdot fltvec \ fltvec)$

**normalize-vector** *fltvec* *Optional result* [関数]

*fltvec* のノルムが 1.0 となるように正規化する。

**distance** *fltvec1 fltvec2* [関数]

2 つの float-vector の距離を返す。  $|fltvec - fltvec2|$

**distance2** *fltvec1 fltvec2* [関数]

2 つの float-vector の距離の 2 乗を返す。  $|fltvec - fltvec2|^2$

**homo2normal** *homovec* *Optional normalvec* [関数]

同次ベクトル *homovec* を正規表現に変換する。

**homogenize** *normalvec* *Optional homovec* [関数]

正規ベクトル *normalvec* を同次表現に変換する。

**midpoint** *p p1 p2* *Optional result* [関数]

*p* は実数で、*p1*, *p2* は同次元の float-vector である。*p1-p2* を *p* : (1-*p*) の比率で等分した点 (1-*p*)·*p1*+*p*·*p2* を返す。

**rotate-vector** *fltvec theta axis* *Optional result* [関数]

2 次元あるいは 3 次元の *fltvec* を *axis* 回りに *theta* ラジアン回転する。*axis* は、*:x*, *:y*, *:z*, 0, 1, 2, または NIL の内の一つである。*axis* が NIL のとき、*fltvec* は 2 次元として扱われる。3 次元空間の任意の軸の回りにベクトルを回転するためには、*rotation-matrix* で回転行列を作り、そのベクトルにかければよい。

## 13.2 行列と変換

行列は、要素がすべて実数の 2 次元の配列である。ほとんどの関数において行列はどんなサイズでもよいが、*v\**, *v.\**, *euler-angle*, *rpy-angle* 関数では 3 次元の行列のみ扱うことができる。*transform*, *m\** と *transpose* は、行列を正方行列に限定せず、一般の *n*\**m* 行列に対して処理を行う。

*result* パラメータを受けた関数は、計算結果をそこに置く。そのため、ヒープは使用しない。すべての行列関数は、正規座標系における変換を考慮しており、同次座標系は考慮していない。

*rpy-angle* 関数は、回転行列をワールド座標系における *z,y,x* 軸回りの 3 つの回転角に分解する。*euler-angle* 関数は *rpy-angle* と同様に分解するが、回転軸がローカル座標系の *z,y,z* 軸となっている。角度が反対方向にも得られるため、これらの関数は 2 つの解を返す。

```
; Mat is a 3X3 rotation matrix.
(setq rots (rpy-angle mat))
(setq r (unit-matrix 3))
(rotate-matrix r (car rots) :x t r)
(rotate-matrix r (cadr rots) :y t r)
(rotate-matrix r (caddr rots) :z t r)
```

--> resulted r is equivalent to mat

3次元空間の位置と方向の組みを保つために、??節に記載されている `coordinates` と `cascaded-coords` クラスを使用すること。

**matrix** *elements*

[関数]

*elements* から行列を新しく作る。Row x Col = (elements の数) x (最初の element の長さ) *elements* は、どの型の列 ((list 1 2 3) や (vector 1 2 3) や (float-vector 1 2 3)) でもよい。それぞれの列は行列の行ベクトルとしてならべられる。

**make-matrix** *rowsize columnsize* *Optional init*

[関数]

*rowsize* x *columnsize* の大きさの行列を作る。

**matrixp** *obj*

[関数]

もし、*obj* が行列のとき、すなわち、*obj* が 2 次元の配列でその要素が実数であるとき、T を返す。

**matrix-row** *mat row-index*

[関数]

行列 *mat* から *row-index* で示される行ベクトルを抽出する。`matrix-row` は、`setf` を使用することにより行列の特定の行にベクトルを設定することにも使用される。

**matrix-column** *mat column-index*

[関数]

行列 *mat* から *column-index* で示される列ベクトルを抽出する。`matrix-column` は、`setf` を使用することにより行列の特定の列にベクトルを設定することにも使用される。

**m\*** *matrix1 matrix2* *Optional result*

[関数]

*matrix1* と *matrix2* の積を返す。

**transpose** *matrix* *Optional result*

[関数]

*matrix* の転置行列を返す。すなわち、*matrix* の列と行を入れ替える。

**unit-matrix** *dim*

[関数]

*dim* x *dim* の単位行列を作る。

**replace-matrix** *dest src*

[関数]

行列 *dest* のすべての要素を同一な行列 *src* で置き換える。

**scale-matrix** *scalar mat*

[関数]

*mat* のすべての要素に *scalar* を掛ける。

**copy-matrix** *matrix*

[関数]

*matrix* のコピーを作る。

**transform** *matrix fltvector* *Optional result*

[関数]

行列 *matrix* をベクトル *fltvector* の左から掛ける。

**transform** *fltvector matrix* *Optional result*

[関数]

行列 *matrix* をベクトル *fltvector* の右から掛ける。

**rotate-matrix** *matrix theta axis* *Optional world-p result*

[関数]

`rotate-matrix` で行列 *matrix* を回転させるとき、回転軸 (:x, :y, :z または 0,1,2) はワールド座標系あるいはローカル座標系のどちらかを与えられる。もし、*world-p* に NIL が指定されているとき、ローカル座標系の軸に沿った回転を意味し、回転行列を左から掛ける。もし、*world-p* が non-NIL のとき、ワールド座標系に対する回転行列を作り、回転行列を右から掛ける。もし、*axis* に NIL が与えられたとき、

行列 *matrix* は 2 次元と仮定され、*world-p* の如何にかかわらず 2 次元空間の回転が与えられる。

**rotation-matrix** *theta axis* *Optional result* [関数]

*axis* 軸回りの 2 次元あるいは 3 次元の回転行列を作る。軸は *x,y,z,0,1,2,3* 次元ベクトルあるいは NIL のどれかである。2 次元回転行列を作るとき、*axis* は NIL でなければならない。

**rotation-angle** *rotation-matrix* [関数]

*rotation-matrix* から等価な回転軸と角度を抽出し、実数と float-vector のリストを返す。*rotation-matrix* が単位行列のとき、NIL が返される。また、回転角が小さいとき、結果がエラーとなる。*rotation-matrix* が 2 次元のとき、1 つの角度値が返される。

**rpy-matrix** *ang-z ang-y ang-x* [関数]

ロール、ピッチ、ヨー角で定義される回転行列を作る。最初に、単位行列を *x* 軸回りに *ang-x* ラジアン回転させる。次に、*y* 軸回りに *ang-y* ラジアン、最後に *z* 軸回りに *ang-z* ラジアン回転させる。すべての回転軸はワールド座標系で与えられる。

**rpy-angle** *matrix* [関数]

*matrix* の 2 組のロール、ピッチ、ヨー角を抽出する。

**Euler-matrix** *ang-z ang-y ang2-z* [関数]

3 つのオイラー角で定義される回転行列を作る。最初に単位行列を *z* 軸回りに *ang-z* 回転させ、次に *y* 軸回りに *ang-y* 回転させ、最後に *z* 軸回りに *ang2-z* 回転させる。すべての回転軸はローカル座標系で与えられる。

**Euler-angle** *matrix* [関数]

*matrix* から 2 組のオイラー角を抽出する。

### 13.3 LU 分解

*lu-decompose* と *lu-solve* は、線形の連立方程式を解くために用意されている。最初に、*lu-decompose* は行列を下三角行列を上三角行列に分解する。もし、行列が特異値なら、*lu-decompose* は NIL を返す。そうでなければ、*lu-solve* に与えるべき順列ベクトルを返す。*lu-solve* は、与えられた定数ベクトルの解を LU 行列で計算する。この手法は、同じ係数行列と異なった定数ベクトルのたくさんの組に対して解を求めたいときに効果的である。*simultaneous-equation* は、1 つの解だけを求めたいときにもっとも手軽な関数である。*lu-determinant* は、LU 分解された行列の行列式を計算する。*inverse-matrix* 関数は、*lu-decompose* を 1 回と *lu-solve* を *n* 回使って逆行列を求める。3\*3 行列での計算時間は約 4ms である。

**lu-decompose** *matrix* *Optional result* [関数]

*matrix* に LU 分解を実行する。

**lu-solve** *lu-mat perm-vector bvector* *Optional result* [関数]

LU 分解された 1 次連立方程式を解く。*perm-vector* は、*lu-decompose* で返された結果でなければならない。

**lu-determinant** *lu-mat perm-vector* [関数]

LU 分解された行列の行列式を求める。

**simultaneous-equation** *mat vec* [関数]

係数が *mat* で、定数が *vec* で記述される 1 次連立方程式を解く。

**inverse-matrix** *mat*

[関数]

正方行列 *mat* の逆行列を求める。**pseudo-inverse** *mat*

[関数]

特異値分解を用いて擬似逆行列を求める。

### 13.4 座標系

座標系と座標変換は、`coordinates` クラスで表現される。 $4 \times 4$  の同次行列表現の代わりに、Euslisp 内で座標系は、高速性と一般性のために  $3 \times 3$  の回転行列と 3 次元位置ベクトルの組で表現される。

#### `coordinates`

[クラス]

```
:super    propertied-object
:slots    (pos :type float-vector
           rot :type array)
```

位置ベクトルと  $3 \times 3$  の回転行列の組みで座標系を定義する。

#### `coordinates-p` *obj*

[関数]

*obj* が `coordinates` クラスかまたはそのサブクラスのインスタンスのとき、T を返す。

#### `:rot`

[メソッド]

この座標系の  $3 \times 3$  回転行列を返す。

#### `:pos`

[メソッド]

この座標系の 3 次元位置ベクトルを返す。

#### `:newcoords` *newrot* *Optional newpos*

[メソッド]

*newrot* と *newpos* でこの座標系を更新する。*newpos* が省略された時は *newrot* には `coordinates` のインスタンスを与える。この座標系の状態が変化するときはいつでも、このメソッドを用いて新しい回転行列と位置ベクトルに更新するべきである。このメッセージはイベントを伝えて他の `:update` メソッドを呼び出す。

#### `:replace-coords` *newrot* *Optional newpos*

[メソッド]

*:newcoords* メソッドを呼び出さずに `rot` と `pos` スロットを変更する。*newpos* が省略された時は *newrot* には `coordinates` のインスタンスを与える。

#### `:coords`

[メソッド]

#### `:copy-coords` *Optional dest*

[メソッド]

もし *dest* が与えられなかったとき、`:copy-coords` は同じ `rot` と `pos` スロットを持つ座標系オブジェクトを作る。もし、*dest* が与えられたとき、*dest* 座標系にこの座標系の `rot` と `pos` をコピーする。

#### `:reset-coords`

[メソッド]

この座標系の回転行列を単位行列にし、位置ベクトルをすべてゼロにする。

#### `:worldpos`

[メソッド]

#### `:worldrot`

[メソッド]

#### `:worldcoords`

[メソッド]

このオブジェクトの世界座標系における位置ベクトル・回転行列・座標系を計算する。その座標系は、いつも世界座標系で表現されていると仮定され、これらのメソッドは簡単に `pos` と `rot` と `self` を返すことができる。これらのメソッドは `cascaded-coords` クラスと互換性がとられている。`cascaded-coords` では世界座標系での表現と仮定していない。

**:copy-worldcoords** *Optional dest* [メソッド]  
 最初に、ワールド座標系が計算され、*dest* にコピーされる。もし、*dest* が指定されてないとき、新たに *coordinates* オブジェクトを作る。

**:rotate-vector** *vec* [メソッド]  
 この座標系の回転行列によって *vec* を回転させる。すなわち、この座標系で表現される方向ベクトルをワールド座標系における表現に変換する。この座標系の位置は、回転に影響を与えない。

**:transform-vector** *vec* [メソッド]  
 この座標系で表現される *vec* をワールド座標系の表現に変換する。

**:inverse-transform-vector** *vec* [メソッド]  
 ワールド座標系における *vec* をローカル座標系の表現に変換する。

**:transform** *trans Optional (wrt :local)* [メソッド]  
*wrt* 座標系で表現される *trans* によってこの座標系を変換する。*trans* は座標系の型でなければならないし、*wrt* は *:local*, *:parent*, *:world* のキーワードあるいは *coordinates* のインスタンスでなければならない。もし *wrt* が *:local* のとき、*trans* をこの座標系の右から適用する。もし *wrt* が *:world*, *:parent* のとき、*trans* を左から掛ける。もし *wrt* が *coordinates* の型であるとき、*wrt* 座標系で表現される *trans* は最初にワールド座標系の表現に変換され、左から掛ける。

**:move-to** *trans Optional (wrt :local)* [メソッド]  
*wrt* で表現される *trans* でこの座標系の *rot* と *pos* を置き換える。

**:translate** *p Optional (wrt :local)* [メソッド]  
 このオブジェクトの位置を *wrt* 座標系で相対的に変更する。

**:locate** *p Optional (wrt :local)* [メソッド]  
 この座標系の位置を *wrt* 座標系で絶対的に変更する。もし、*wrt* が *:local* のとき、*:translate* と同一な効果を生む。

**:rotate** *theta axis Optional (wrt :local)* [メソッド]  
*axis* 軸回りに *theta* ラジアンだけ相対的にこの座標系を回転させる。*axis* は、軸キーワード (*:x*, *:y*, *:z*) あるいは任意の float-vector である。*axis* は *wrt* 座標系で表現されていると考える。よって、もし *wrt* が *:local* で *axis* が *:z* であるとき、座標系はローカル座標系の *z* 軸回りに回転される。もし *wrt* が *:world*, *:parent* であるとき、ワールド座標系の *z* 軸回りに回転される。言い換えると、もし *wrt* が *:local* のとき、回転行列はこの座標系の右から掛けられる。そして、もし *wrt* が *:world* あるいは *:parent* のとき、回転行列は左から掛けられる。*wrt* が *:world* あるいは *:parent* でさえ、この座標系の *pos* ベクトルは変化しない。本当にワールド座標系の軸回りに回転するためには、回転を表現する *coordinates* クラスのインスタンスを *:transform* メソッドに与えなければならない。

**:orient** *theta axis Optional (wrt :local)* [メソッド]  
*rot* を強制的に変更する。*:rotate* メソッドの絶対値版である。

**:inverse-transformation** [メソッド]  
 この座標系の逆変換を持つ座標系を新しく作る。

**:transformation** *coords (wrt :local)* [メソッド]  
 この座標系と引き数で与えられる *coords* との間の変換を作る。もし、*wrt* が *:local* であるとき、ローカル座標系で表現される。すなわち、もしこの *:transformation* の結果を *:transform* の引き数として *wrt=:local* と一緒に与えたとき、この座標系は *coords* と同一な座標系に変換される。

**:Euler** *az1 ay az2* [メソッド]

オイラー角 (*az1*, *ay*, *az2*) で表現される回転行列を *rot* に設定する。

**:roll-pitch-yaw** *roll pitch yaw* [メソッド]

ロール・ピッチ・ヨー角で表現される回転行列を *rot* に設定する。

**:4x4** *Optional mat44* [メソッド]

もし、*mat44* として 4x4 行列が与えられるとき、3x3 回転行列と 3 次元位置ベクトルの座標表現に変換される。もし、*mat44* が与えられないとき、この座標系の表現を 4x4 の同次行列表現に変換して返す。

**:init** [メソッド]

```

    $key (pos #f(0 0 0))
    (rot #2f((1 0 0) (0 1 0) (0 0 1)))
    rpy                ; roll pitch yaw
    euler              ; az ay az2
    axis               ; rotation-axis
    angle              ; rotation-angle
    4X4                ; 4x4 matrix
    coords             ; another coordinates
    properties         ; list of (ind . value) pair
    name               ; name property

```

この *coordinates* オブジェクトを初期化し、*rot* と *pos* を設定する。それぞれのキーワードの意味は、以下に示す通りである。

**:dimension** 2 あるいは 3 (デフォルトは 3)

**:pos** 位置ベクトルを指定する (デフォルトは *#f(0 0 0)*)

**:rot** 回転行列を指定する (デフォルトは単位行列)

**:euler** オイラー角として 3 つの要素の列を与える

**:rpy** ロール・ピッチ・ヨー角として 3 つの要素の列を与える

**:axis** 回転軸 (*:x*, *:y*, *:z* あるいは任意の float-vector)

**:angle** 回転角 (*:axis* と一緒に使用)

**:wrt** 回転軸を示す座標系 (デフォルトは *:local*)

**:4X4** 4X4 行列 (*pos* と *rot* を同時に指定)

**:coords** *coords* から *rot* と *pos* をコピーする

**:name** *:name* 値を設定する。

*:angle* は *:axis* と組みで唯一使用することができる。その軸は *:wrt* 座標系で決定される。*:wrt* と関係なしに *:Euler* はローカル座標系で定義されるオイラー角 (*az1*, *ay* と *az2*) をいつも指定する。また、*:rpy* はワールド座標系の *z*, *y* と *x* 軸回りの角度を指定する。*:rot*, *:Euler*, *:rpy*, *:axis*, *:4X4* の中から 2 つ以上を連続で指定することはできない。しかしながら、指定してもエラーは返さない。*axis* と *:angle* パラメータには列を指定することができる。その意味は、与えられた軸回りの回転を連続的に処理する。属性とその値の組みのリストを *:properties* の引き数として与えることができる。これらの組みは、この座標系の *plist* にコピーされる。

## 13.5 連結座標系

## cascaded-coords

[クラス]

```

:super    coordinates
:slots    (parent descendants worldcoords manager changed)

```

連結された座標系を定義する。cascaded-coords は、しばしば cascoords と略す。

**:inheritance** [メソッド]

この cascaded-coords の子孫をすべて記述した継承 tree リストを返す。もし、a と b がこの座標系の直下の子孫で c が a の子孫であるとき、((a (c)) (b)) を返す。

**:assoc** *childcoords* &optional *relative-coords* [メソッド]

*childcoords* は、この座標系の子孫として関係している。もし、*childcoords* が既に他の cascaded-coords に assoc されているとき、*childcoords* はそれぞれの cascaded-coords が 1 つの親しか持っていないなら dissoc される。ワールド座標系における *childcoords* の方向あるいは位置は変更されない。

**:dissoc** *childcoords* [メソッド]

この座標系の子孫リストから *childcoords* を外す。ワールド座標系における *childcoords* の方向あるいは位置は変更されない。

**:changed** [メソッド]

この座標系の親座標系が変更されていることを通知する。また、もっとあとでワールド座標系が要求されたとき、ワールド座標系を再計算する必要がある。

**:update** [メソッド]

現在のワールド座標系を再計算するために:worldcoords メソッドを呼び出す。

**:worldcoords** [メソッド]

ルートの座標系からこの座標系までの全ての座標系を連結させることにより、この座標系をワールド座標系で表現した coordinates オブジェクトで返す。その結果は、このオブジェクトが持ち、後に再利用される。よって、この結果の座標系を変更すべきでない。

**:worldpos** [メソッド]

ワールド座標系で表現したこの座標系の rot を返す。

**:worldrot** [メソッド]

ワールド座標系で表現したこの座標系の pos を返す。

**:transform-vector** *vec* [メソッド]

*vec* をこのローカル座標系での表現とみなして、ワールド座標系での表現に変換する。

**:inverse-transform-vector** *vec* [メソッド]

ワールド座標系で表現される *vec* をこのローカル座標系の表現に逆変換する。

**:inverse-transformation** [メソッド]

この座標系の逆変換を表現する coordinates のインスタンスを作る。

**:transform** *trans* &optional (*wrt :local*) [メソッド]

**:translate** *fltvec* &optional (*wrt :local*) [メソッド]



**:locate** *fltvec* *Optional* (*wrt :local*) [メソッド]

**:rotate** *theta axis* *Optional* (*wrt :local*) [メソッド]

**:orient** *theta axis* *Optional* (*wrt :local*) [メソッド]

**coordinates** クラスの記述を参照すること。

**make-coords** *key pos rot rpy Euler angle axis 4X4 coords name* [関数]

**make-cascoords** *key pos rot rpy Euler angle axis 4X4 coords name* [関数]

**coords** *key pos rot rpy Euler angle axis 4X4 coords name* [関数]

**cascoords** *key pos rot rpy Euler angle axis 4X4 coords name* [関数]

これらの関数は、すべて **coordinates** あるいは **cascaded-coords** を新しく作る。キーワードパラメータについては、**coordinates** クラスの **:init** メソッドを見ること。

**transform-coords** *coords1 coords2* *Optional* (*coords3 (coords)*) [関数]

*coords1* が *coords2* に左から適用 (乗算) される。その積は *coords3* に蓄積される。

**transform-coords\*** *rest coords* [関数]

*coords* にリスト表現されている変換を連結させる。連結された変換で表現される **coordinates** のインスタンスを返す。

**wrt** *coords vec* [関数]

*vec* を *coords* における表現に変換する。その結果は (`send coords :transform-vector vec`) と同一である。

### 13.6 変換行列と coordinates class との関係

変換行列  $T$  を  $4 \times 4$  の同次行列表現として以下のように表した時の、coordinates との関係を説明する。

$$T = \begin{pmatrix} \mathbf{R}_T & \mathbf{p}_T \\ \mathbf{0} & 1 \end{pmatrix}$$

$\mathbf{R}_T$  は  $3 \times 3$  行列、 $\mathbf{p}_T$  は  $3 \times 1$  行列 (eus 内部処理では要素数 3 の float-vector) であって、EusLisp における coordinates クラスは  $\mathbf{R}$  は  $3 \times 3$  の回転行列と 3 次元位置ベクトルの組で表現されており、スロット変数の rot と pos は、それぞれ、 $\mathbf{R}_T$ 、 $\mathbf{p}_T$  に対応する。

回転行列と 3 次元位置の取り出し

coordinates class のメソッドを用いて、以下のように  $\mathbf{R}$  と  $\mathbf{p}$  を取り出せる。

以下、 $T$  は coordinate クラスのインスタンスである。

```
(send T :rot)
```

$\Rightarrow \mathbf{R}_T$

```
(send T :pos)
```

$\Rightarrow \mathbf{p}_T$

ベクトルを変換するメソッド

以下、 $\mathbf{v}$  は 3 次元ベクトルである。

```
(send T :rotate-vector v)
```

$\Rightarrow \mathbf{R}_T \mathbf{v}$

```
(send T :inverse-rotate-vector v)
```

$\Rightarrow \mathbf{v}^T \mathbf{R}_T$

```
(send T :transform-vector v)
```

$\Rightarrow \mathbf{R}_T \mathbf{v} + \mathbf{p}_T$

ローカル座標系  $T$  で表されたベクトルをワールド座標系で表されたベクトルに変換する

```
(send T :inverse-transform-vector v)
```

$\Rightarrow \mathbf{R}_T^{-1} (\mathbf{v} - \mathbf{p}_T)$

ワールド座標系で表されたベクトルをローカル座標系  $T$  で表されたベクトルに変換する

座標系を返すメソッド (座標系を変更しない)

```
(send T :inverse-transformation)
```

$\Rightarrow T^{-1}$

逆行列を返す。

$$T^{-1} = \begin{pmatrix} \mathbf{R}_T^{-1} & -\mathbf{R}_T^{-1} \mathbf{p}_T \\ \mathbf{0} & 1 \end{pmatrix}$$

```
(send T :transformation A (&optional (wrt :local)))
  wrt == :local のとき、 $T^{-1}A$  を返す
  wrt == :world のとき、 $AT^{-1}$  を返す
  wrt == W (coordinates class) のとき、 $W^{-1}AT^{-1}W$  を返す
```

#### 座標系を変更するメソッド

以下、 $A$  は `coordinates` クラスのインスタンスである。

$\Leftrightarrow$  はスロット変数と与えられたインスタンス（行列またはベクトル）が同一になることを表す。一方の変更が、他方の変更に反映されるため、注意して使用すること。

$\leftarrow$  は代入を表す。

```
(send T :newcoords A)
```

$\mathbf{R}_T \Leftrightarrow \mathbf{R}_A$

$\mathbf{p}_T \Leftrightarrow \mathbf{p}_A$

```
(send T :newcoords R p)
```

$\mathbf{R}_T \Leftrightarrow \mathbf{R}$

$\mathbf{p}_T \Leftrightarrow \mathbf{p}$

```
(send T :move-to A (&optional (wrt :local)))
```

wrt == :local のとき、 $T \leftarrow TA$

wrt == :world のとき、 $T \Leftrightarrow A$

wrt == W (coordinates class) のとき、 $T \leftarrow WA$

```
(send T :translate v (&optional (wrt :local)))
```

wrt == :local のとき、 $\mathbf{p}_T \leftarrow \mathbf{p}_T + \mathbf{R}_T \mathbf{v}$

wrt == :world のとき、 $\mathbf{p}_T \leftarrow \mathbf{p}_T + \mathbf{v}$

wrt == W (coordinates class) のとき、 $\mathbf{p}_T \leftarrow \mathbf{p}_T + \mathbf{R}_W \mathbf{v}$

```
(send T :locate v (&optional (wrt :local)))
```

wrt == :local のとき、 $\mathbf{p}_T \leftarrow \mathbf{p}_T + \mathbf{R}_T \mathbf{v}$

wrt == :world のとき、 $\mathbf{p}_T \leftarrow \mathbf{v}$

wrt == W (coordinates class) のとき、 $\mathbf{p}_T \leftarrow \mathbf{p}_W + \mathbf{R}_W \mathbf{v}$

```
(send T :transform A (&optional (wrt :local)))
```

wrt == :local のとき、 $T \leftarrow TA$

wrt == :world のとき、 $T \leftarrow AT$

wrt == W (coordinates class) のとき、 $T \leftarrow (WAW)^{-1}T$

## 14 幾何学モデリング

Euslisp は、3 次元の幾何学モデルの内部表現として *Brep* (境界表現) を採用している。Brep 内の要素は *edge*, *plane*, *polygon*, *face*, *hole*, や *body* クラスによって表現される。基本 *body* の作成関数と *body* の合成関数は、これらのクラスの新しいインスタンスを作る。もっと属性を持った独自の幾何学クラスを使用するためには、*\*edge-class\**, *\*face-class\** と *\*body-class\** の特殊変数に独自のクラスオブジェクトを設定すること。

### 14.1 種々の幾何学関数

**vplus** *vector-list* [関数]

*vector-list* のすべての要素の合計を実数ベクトルとして新しく作り、返す。v+との違いは、vplus が 2 つ以上の引数について合計を計算し、結果のベクトルが指定できない点である。

**vector-mean** *vector-list* [関数]

*vector-list* の平均ベクトルを返す。

**triangle** *a b c* *Optional (normal #f(0 0 1))* [関数]

*a*, *b*, *c* は、2 次元または 3 次元の実数ベクトルである。*normal* は、*a*, *b*, *c* が置かれる平面の正規ベクトルである。triangle は *a*, *b*, *c* で形作られる三角形の領域の 2 倍の大きさを返す。*normal* と同じ方向から見たときに *a*, *b*, *c* が時計方向に回転するならば、triangle は正である。言い換えると、もし triangle が正ならば、*c* は *a-b* の線分の左手側に位置し、*b* は *a-c* の右手側に位置している。

**triangle-normal** *a b c* [関数]

*a b c* で定義される三角形に対して垂直方向の正規ベクトルを見つける。

**vector-angle** *v1 v2* *Optional (normal (v\* v1 v2))* [関数]

2 つのベクトルの角度を計算する。これは次の式であらわされる  $\text{atan}(\text{normal} \cdot (v1 \times v2), v1 \cdot v2)$ 。 *v1*, *v2* と *normal* は正規ベクトルでなければならない。*normal* が与えられないとき、*v1*, *v2* の共通垂線の正規ベクトルが使用される。この場合、結果は 0 から  $\pi$  までの範囲の正の角度になる。符号付きの角度を得るためには、*normal* を指定しなければならない。

**face-normal-vector** *vertices* [関数]

同じ平面の上にあるベクトルのリストから面の正規化ベクトルを計算する。

**farthest** *p points* [関数]

3 次元ベクトルのリスト *points* の中から *p* より最も遠い点を探す。

**farthest-pair** *points* [関数]

3 次元ベクトルのリスト *points* からもっとも遠い点の組を探す。

**maxindex** *3D-floatvec* [関数]

*3D-floatvec* の 3 つの要素の中で絶対値が最大の要素の位置を探す。

**random-vector** *Optional (range 1.0)* [関数]

3 次元デカルト空間の中で同次的に分散されるランダムベクトルを発生する。

**random-normalized-vector** *Optional (range 1.0)* [関数]

3 次元の正規化ランダムベクトルを返す。

**random-vectors** *count range*

[関数]

*range* の大きさのランダムベクトルを *count* 個つくり、そのリストを返す。**line-intersection** *p1 p2 p3 p4*

[関数]

*p1, p2, p3, p4* は、すべて 2 次元以上の実数ベクトルである。*p1-p2* と *p3-p4* が平面上の 2 つの線分として定義される。**line-intersection** は、これらの 2 つの線分の交差する点のパラメータ（線分に置ける交点の位置の比率）を 2 要素のリストで返す。3 次元で使用する時、*p1, p2, p3, p4* は共通平面内になければならない。**collinear-p** *p1 p2 p3* *Optional tolerance*

[関数]

*p1, p2, p3* は、すべて 3 次元の実数ベクトルで 3 つの点を表現している。**collinear-p** は、もし  $\|((p2-p1) \times (p3-p1))\|$  が *\*coplanar-threshold\** より小さければ、*p1-p3* の線分の上に *p2* を投影したときのパラメータを返す。そうでなければ、NIL を返す。**find-coplanar-vertices** *p1 p2 p3 vlist*

[関数]

*p1, p2, p3* は、3 次元の実数ベクトルで、この 3 つのベクトルから平面を表現している。**find-coplanar-vertices** は、その平面内にある点を *vlist*の中から探す。**find-connecting-edge** *vertex edgelist*

[関数]

*vertex* に接続された *edgelist* の中からエッジを探す。**make-vertex-edge-htab** *bodfacs*

[関数]

*bodfacs* は、*body* あるいは *face* のリストである。**make-vertex-edge-htab** は、*bodfacs* の中の頂点を抽出し、それに接続されるエッジの検索ができるハッシュテーブルを作る。**left-points** *points p1 p2 normal*

[関数]

*points, p1, p2* は、正規化ベクトル *normal* で表現される平面内にあるものと仮定する。**left-points** は、*p1, p2* 間の線分の左側に置かれている点を *points*の中から探し、集める。**right-points** *points p1 p2 normal*

[関数]

*points, p1, p2* は、正規化ベクトル *normal* で表現される平面内にあるものと仮定する。**right-points** は、*p1, p2* 間の線分の右側に置かれている点を *points*の中から探し、集める。**left-most-point** *points p1 p2 normal*

[関数]

*points, p1, p2* は、正規化ベクトル *normal* で表現される平面内にあるものと仮定する。**left-most-points** は、*p1, p2* で決定される線分の左側に置かれている点を *points*の中から探し、その中でもっとも遠い点を返す。**right-most-point** *points p1 p2 normal*

[関数]

*points, p1, p2* は、正規化ベクトル *normal* で表現される平面内にあるものと仮定する。**right-most-points** は、*p1, p2* で決定される線分の右側に置かれている点を *points*の中から探し、その中でもっとも遠い点を返す。**eps=** *num1 num2* *Optional (tolerance \*epsilon\*)*

[関数]

2 つの実数 *num1* と *num2* を比較して、*tolerance* の誤差範囲内で等しいかどうかを返す。**eps<** *num1 num2* *Optional (tolerance \*epsilon\*)*

[関数]

*num1* が明らかに *num2* よりも小さいとき T を返す。すなわち、*num1* < *num2* - *tolerance* である。**eps<=** *num1 num2* *Optional (tolerance \*epsilon\*)*

[関数]

*num1* が多分 *num2* よりも小さいときあるいは等しいとき T を返す。すなわち、*num1* < *num2* + *tolerance* である。

**eps**> *num1 num2* *Optional (tolerance \*epsilon\*)* [関数]  
*num1* が明らかに *num2* よりも大きいとき T を返す。すなわち、*num1*>*num2*+*tolerance* である。

**eps**>= *num1 num2* *Optional (tolerance \*epsilon\*)* [関数]  
*num1* が多分 *num2* よりも大きいときあるいは等しいとき T を返す。すなわち、*num1*>*num2*-*tolerance* である。

**bounding-box** [クラス]

:super     **object**  
 :slots     (minpoint maxpoint)

xy-,yz-や zx-平面に平行な面を境界とする最小の四角柱を定義する。bounding-box は、初期に与えられるベクトルの次元によって、どんな次元でも使用することができる。bounding-box は、surrounding-box の名前で定義されていた。

**:box** [メソッド]  
 この bounding-box のオブジェクト自身を返す。

**:volume** [メソッド]  
 この bounding-box の体積を返す。

**:grow** *rate* [メソッド]  
 この bounding-box のサイズを *rate* 率で増加または減少させる。*rate* が 0.01 のとき、1%拡大される。

**:inner** *point* [メソッド]  
*point* がこの bounding-box 内にあれば T を返し、そうでないときは NIL を返す。

**:intersection** *box2* *Optional tolerance* [メソッド]  
 この bounding-box と *box2* との共通 bounding-box を返す。もし、*tolerance* が与えられたならば、この box はその誤差で拡大される。もし、共通部分がなければ、NIL を返す。

**:union** *box2* [メソッド]  
 この bounding-box と *box2* を結合した bounding-box を返す。

**:intersectionp** *box2* [メソッド]  
 この bounding-box と *box2* との間に共通領域があれば T を返し、そうでなければ NIL を返す。このメソッドは、:intersection よりも速い。なぜなら、新しい bounding-box のインスタンスを作らないためである。

**:extreme-point** *direction* [メソッド]  
 この bounding-box の 8 つの頂点の中で、*direction* との内積が最大のものを返す。

**:corners** [メソッド]  
 この bounding-box のすべての頂点のリストを返す。もし、この box が 2 次元であれば、4 点が返される。同様に 3 次元の場合、8 点が返される。

**:below** *box2* *Optional (direction # (0 0 1))* [メソッド]  
 この bounding-box が *box2* に対して *direction* の示すベクトルの下の方向にあれば T を返す。この bounding-box が *direction* の方向に動かされるとき、2 つの box に共通部分でできるかどうかをチェックするために使用される。

**:body** [メソッド]

この bounding-box によって内包される立方体を表現する `body` を返す。

**`:init`** *vlist* *Optional tolerance* [メソッド]

`minpoint` と `maxpoint` スロットを *vlist* から設定する。もし、*tolerance* が指定されたなら、この bounding-box はその量で増大される。

**`make-bounding-box`** *points* *Optional tolerance* [関数]

*points* のリストの中から最小と最大の座標値を見つけ、bounding-box のインスタンスを作る。

**`bounding-box-union`** *boxes* *Optional (tolerance \*contact-threshold\*)* [関数]

*boxes* の結合で表現される bounding-box のインスタンスを作る。その結果は、*tolerance* によって拡張される。

**`bounding-box-intersection`** *boxes* *Optional (tolerance \*contact-threshold\*)* [関数]

*boxes* の共通領域を表現する bounding-box のインスタンスを作る。その結果は、*tolerance* によって拡張される。

## 14.2 線とエッジ

頂点の順番やエッジの順番の向きは、body を外から見たときに反時計方向に整列するように定義される。pvertex や nvertex や pface や nface は、pface が外から見たときエッジの左側に位置しているとき、pvertex から nvertex に向かう方向にエッジを定義する。

### line [クラス]

```
:super    propertied-object
:slots    ((pvert :type float-vector) (nvert :type float-vector))
```

pvert と nvert の上を通る線分を定義する。線分は、*pvert* から *nvert* に向かう方向を持つ。 $t \cdot pvert + (1-t)nvert$

#### :vertices [メソッド]

pvert と nvert のリストを返す。

#### :point *p* [メソッド]

この線分の上で *p* パラメータで示される位置の 3 次元のベクトルを返す。 $p \cdot pvert + (1-p)nvert$

#### :parameter *point* [メソッド]

この線分の上の *point* に対するパラメータを計算する。これは、:point メソッドの逆メソッドである。

#### :direction [メソッド]

pvert から nvert へ向かう正規化ベクトルを返す。

#### :end-point *v* [メソッド]

この線分の他の端点を返す。すなわち、もし *v* が pvert に等しいとき、nvert を返す。もし *v* が nvert に等しいとき、pvert を返す。それ以外るとき、NIL を返す。

#### :box [メソッド]

この線分の bounding-box を作成し、返す。

#### :boxtest *box* [メソッド]

*box* とこの線分の bounding-box の共通部分をチェックする。

#### :length [メソッド]

この線分の長さを返す。

#### :distance *point-or-line* [メソッド]

この線分と *point-or-line* の間の距離を返す。もし点からこの線分におろした垂線の足が pvert と nvert の間になれば、最も近い端点までの距離を返す。このメソッドを使うことにより、2 つの線分間の距離を計算することができるため、2 つの円柱の間の干渉をテストすることができる。

#### :foot *point* [メソッド]

*point* からこの線分へおろした垂線の足である点を示すパラメータを見つける。

#### :common-perpendicular *l* [メソッド]

この線分と *l* とに垂直な線分を見つけ、2 つの 3 次元ベクトルのリストとして返す。2 つの線分が平行で共通な垂線が一意に決定できないとき、:parallel を返す。

#### :project *plane* [メソッド]

*plane* に pvert と nvert を投影した 2 つの点のリストを返す。



**:collinear-point** *point* *Optional (tolerance \*coplanar-threshold\*)* [メソッド]  
*collinear-p* を用いて *tolerance* の誤差範囲内で *point* がこの線分と一直線上にあるかどうかをチェックする。もし、*point* がこの線分と一直線上にあるとき、その線分のその点に対するパラメータを返す。そうでなければ、NIL を返す。

**:on-line-point** *point* *Optional (tolerance \*coplanar-threshold\*)* [メソッド]  
*point* がこの線分と一直線上にあり、*pvert* と *nvert* との間にあるかどうかをチェックする。

**:collinear-line** *ln* *Optional (tolerance \*coplanar-threshold\*)* [メソッド]  
*ln* がこの線分と共通線上にあるとき、すなわち *ln* の両端がこの線分上にあるとき T を返し、そうでないとき NIL を返す。

**:coplanar** *ln* *Optional (tolerance \*coplanar-threshold\*)* [メソッド]  
*ln* とこの線分が共通平面上にあるかどうかをチェックする。この線分の両端と *ln* の 1 つの端点で平面が定義される。もし、*ln* の他の端点がある平面上にあるとき、T を返す。そうでなければ、NIL を返す。

**:intersection** *ln* [メソッド]  
*ln* は、この線分と共通平面上にあるとする。**:intersection** は、これら 2 つの線分の交点に対する 2 つのパラメータのリストを返す。パラメータは 0 から 1 までの実数である。これは、両端で区切られた線分の内分点を示す。2 つの線が平行であるとき NIL を返す。

**:intersect-line** *ln* [メソッド]  
*ln* は、この線分と共通平面上にあるとする。交点のパラメータが **:parallel**, **:collinear** や **:intersect** のようなシンボル情報と共に返される。

**edge** [クラス]

```
:super    line
:slots    (pface nface
           (angle :type float)
           (flags :type integer))
```

2 つの面の間の交差線分として定義されるエッジを表現する。*pface* と *nface* がスロットの中に定義されているが、それらの解釈はこのエッジの方向によって相対的に決まる。例えば、このエッジが *pvert* から *nvert* に向かっていると考えたとき、*pface* が正しい *pface* を表現している。そのため、**:pface** や **:nface** メソッドで適当な面を選択するためには、*pvert* と *nvert* の解釈を与えなければならない。

**make-line** *point1 point2* [関数]  
*point1* を *pvert* とし、*point2* を *nvert* とする *line* のインスタンスを作る。

**:pvertex** *pf* [メソッド]  
*pf* をこのエッジの *pface* とみなした *pvertex* を返す。

**:nvertex** *face* [メソッド]  
*face* をこのエッジの *pface* とみなした *nvertex* を返す。

**:body** [メソッド]  
このエッジを定義する *body* オブジェクトを返す。

**:pface** *pv nv* [メソッド]  
仮想的に *pv* と *nv* をこのエッジの *pvert* と *nvert* に解釈したときの *pface* を返す。

**:nface** *pv nv* [メソッド]

仮想的に  $pv$  と  $nv$  をこのエッジの  $pvert$  と  $nvert$  に解釈したときの  $nface$  を返す。

**:binormal** *aface* [メソッド]

このエッジと *aface* の正規化ベクトルに垂直な方向ベクトルを見つける。

**:angle** [メソッド]

このエッジでつながった 2 つの面の間の角度を返す。

**:set-angle** [メソッド]

このエッジでつながった 2 つの面の間の角度を計算し、それを `angle` スロットに置く。

**:invert** [メソッド]

**:set-face** *pv nv f* [メソッド]

*f* を  $pface$  とし、*pv* を  $pvertex$  とし、*nv* を  $nvertex$  として設定する。このメソッドは、このエッジの  $pface$  あるいは  $nface$  を変更することに注意すること。

**:contourp** *viewpoint* [メソッド]

もし、このエッジが輪郭エッジであれば、すなわち、このエッジの  $pface$  あるいは  $nface$  のどちらかが *viewpoint* から見え、もう一方が見えないなら T を返す。

**:approximated-p** [メソッド]

このエッジが円柱の側面のような曲面を表現するための近似エッジであるならば、T を返す。近似エッジは部分直線で曲線を表現するのに必要である。

**:set-approximated-flag** *&optional (threshold 0.7)* [メソッド]

Euslisp では、どんな曲面もたくさんの平面で近似される。`flags` の LSB は、このエッジの両側の面が曲面であるかどうかを示すために使用される。

もし、2 つの面の間の角度が *threshold* より大きいなら、`:set-approximated-flag` は、このフラグを T に設定する。

**:init** *&key pface nface pvertex nvertex* [メソッド]

### 14.3 平面と面

`plane` オブジェクトは、その平面の正規化ベクトルと座標原点から平面までの距離で表現される。2 対の正規化ベクトルと距離が `plane` オブジェクトに記録される。1 つは、変換後の現状を表現し、もう 1 つが平面を定義したときの正規化ベクトルと距離を表現する。

#### `plane` [クラス]

```
:super    propertied-object
:slots    ((normal :type float-vector)
            (distance :float))
```

平面方程式を定義する。平面は境界がなく、無限に広がっているものとする。

#### `:normal` [メソッド]

この平面の正規化ベクトルを返す。

#### `:distance point` [メソッド]

この平面と *point* との間の距離を計算する。

#### `:coplanar-point point` [メソッド]

もし、*point* がこの平面の上に置かれているなら T を返す。

#### `:coplanar-line line` [メソッド]

もし、*line* がこの平面の上に置かれているなら、T を返す。

#### `:intersection point1 point2` [メソッド]

*point1* と *point2* を端点とする線分とこの平面との交点を計算する。その線分の上の交点に対するパラメータを返す。もし、線分とこの平面が平行であるなら、`:parallel` を返す。

#### `:intersection-edge edge` [メソッド]

この平面と *point1* と *point2* で表現される線分あるいはエッジとの交点のパラメータを返す。

#### `:foot point` [メソッド]

この平面上に *point* を直角に投影した位置の 3 次元ベクトルを返す。

#### `:init normal point` [メソッド]

*point* を通り *normal* を面の正規化ベクトルとする平面を定義する。*normal* は、正規化されていなければならない。 $|normal| = 1$

#### `polygon` [クラス]

```
:super    plane
:slots    (convexp edges vertices
            (model-normal float-vector)
            (model-distance :float))
```

`polygon` は、平面の上の輪で表現される。`convexp` は、その輪が凸面であるかどうかを示す論理フラグである。`edges` は、この輪の輪郭や頂点のリストである `vertices` で形成されるエッジのリストである。

#### `:box <optional tolerance>` [メソッド]

この多角形のための `bounding-box` を返す。

**:boxtest** *box2* *&optional tolerance* [メソッド]

この多角形のための bounding-box を作成し、その bounding-box と *box2* との共通領域を返す。もし、共通領域がなかった場合、NIL を返す。

**:edges** [メソッド]

この多角形のエッジのリストを返す。そのリストは、この平面の正規化ベクトルに沿ってその多角形を見たとき、時計方向の順番になっている。もし、正規化ベクトルをねじと考えると、そのエッジはねじを入れる方向に回転させる向きの順番になっている。多角形または面が立体オブジェクトの面を表現するために使用されているとき、その正規化ベクトルはその立体の外側に向かっている。多角形をそのオブジェクトの外側から見たとき、エッジは反時計方向の順番になっている。

**:edge** *n* [メソッド]

エッジの *n* 番目の要素を返す。

**:vertices** [メソッド]

この多角形の頂点をエッジと同じ順番にならべたものを返す。最初の頂点は、そのリストの最後に重複してコピーされているため、そのリストは実際の頂点の数より 1 だけ長くなっていることに注意すること。これは、頂点のリストを用いてエッジへの変換を簡単にするためである。

**:vertex** *n* [メソッド]

頂点の *n* 番目の要素を返す。

**:insidep** *point* *&optional (tolerance \*epsilon\*)* [メソッド]

この領域に対して相対的に置かれた *point* の位置にしたがって *:inside*, *:outside* あるいは *:border* を返す。

**:intersect-point-vector** *point vnorm* [メソッド]

*point* と正規化方向ベクトル *vnorm* によって定義される擬似線分との交点を計算する。

**:intersect-line** *p1 p2* [メソッド]

*p1* と *p2* で指定される線分との交点を計算する。その結果は、交点がなければ NIL を返し、交点があればその交点の位置のパラメータのリストを返す。

**:intersect-edge** *edge* [メソッド]

*edge* で指定される線分との交点を計算する。その結果は、交点がなければ NIL を返し、交点があれば交点の位置のパラメータのリストを返す。

**:intersect-face** *aregion* [メソッド]

もし、この領域が *aregion* と交差しているなら、T を返す。

**:transform-normal** [メソッド]

**:reset-normal** [メソッド]

この多角形の現在の *vertices* リストから面の正規化ベクトルを再計算する。

**:invert** [メソッド]

**:area** [メソッド]

この領域の面積を返す。

**:init** *&key vertices edges normal distance* [メソッド]

**face**

[クラス]

```

:super    polygon
:slots    (holes mbody primitive-face id)

```

穴を持った面を定義する。*mbody* と *type* は、基本 body と body 内の面の属性 (:top, :bottom, :side) を表現する。

**:all-edges**

[メソッド]

**:all-vertices**

[メソッド]

この面および内部ループ ( 穴 ) の輪郭のエッジあるいは頂点をすべて返す。:edges と :vertices メソッドは、輪郭を構成するエッジと頂点のみを返す。

**:insidep** *point*

[メソッド]

*point* がこの面の内部にあるかどうかを決定する。もし *point* がこの面の外側の輪郭の中にあり、どれかの穴の範囲内にあるならば、外側として分類される。

**:area**

[メソッド]

この面の面積を返す。これは、外側のエッジで囲まれる面積から穴の面積を引いたものである。

**:centroid** *&optional point*

[メソッド]

この面の重心を表現する実数と実数ベクトルのリストを返す。もし、*point* が与えられないならば、最初の数はこの多角形の面積を表わし、2 番目のベクトルがこの多角形の重心の位置を示す。もし、*point* が与えられたならば、この多角形を底面としその点を頂点とするような多角錐を考え、その体積と重心のベクトルを返す。

**:invert**

[メソッド]

この面の向きをひっくり返す。正規化ベクトルが逆方向とされ、エッジループの順番も反転される。

**:enter-hole** *hole*

[メソッド]

この面に穴 *hole* を加える。

**:primitive-body**

[メソッド]

この面を定義する基本 body を返す。

**:id**

[メソッド]

(:bottom), (:top) や (:side seq-no.) の中の 1 つを返す。

**:face-id**

[メソッド]

基本 body の型とこの面の型をリストで返す。例えば、円柱の側面は ((:cylinder radius height segments) :side id) を返す。

**:body-type**

[メソッド]

この面を定義する基本 body を返す。

**:init** *&key normal distance edges vertices holes*

[メソッド]

**hole**

[クラス]

```
:super    polygon
:slots    (myface)
```

穴は、面の内部ループを表現する多角形である。face のオブジェクトは、自分の holes スロットの中に hole のリストを持っている。

**:face** [メソッド]

この hole を含む面を返す。

**:enter-face** *face* [メソッド]

この hole を囲んでいる面 *face* へリンクを作る。このメソッドは、face クラスの :enter-hole メソッドと共に使用されるものである。

**:init** *key normal distance edges vertices face* [メソッド]

## 14.4 立体 (body)

## body

[クラス]

:super **cascaded-coords**  
 :slots (faces edges vertices model-vertices box convexp evertedp csg)

3次元形状を定義する。

:magnify *rate* [メソッド]

この body のサイズを *rate* で変更する。拡大は、csg リストの中に記録される。

:translate-vertices *vector* [メソッド]

モデルの頂点を相対移動する。*vector* はローカル座標系で与えられなければならない。変換は csg リストに記録される。

:rotate-vertices *angle axis* [メソッド]

モデルの頂点を *axis* 軸回りに *angle* ラジアン回転させる。回転は csg リストに記録される。

:reset-model-vertices [メソッド]

:newcoords *rot* *Optional pos* [メソッド]

座標系を *rot* や *pos* を用いて変更する。*pos* が省略された時は *newrot* には *coordinates* のインスタンスを与える。

:vertices [メソッド]

この body のすべての頂点のリストを返す。

:edges [メソッド]

この body のすべてのエッジのリストを返す。

:faces [メソッド]

この body を構成するすべての面のリストを返す。

:box [メソッド]

この body の bounding-box を返す。

:Euler [メソッド]

この body のオイラー数を計算する。これは、 $\text{faces} + \text{vertices} - \text{edges} - 2 - \text{holes}$  である。これは、 $-2\text{rings}$  と等しくなるべきである。

:perimeter [メソッド]

すべてのエッジの長さの合計を返す。

:volume *Optional (reference-point #f(0 0 0))* [メソッド]

この body の体積を返す。

:centroid *Optional (point #f(0 0 0))* [メソッド]

この body が均質な立体と仮定し、重心の位置を返す。

:possibly-interfering-faces *box* [メソッド]

- :common-box** *body* [メソッド]  
 この *body* と他の *body* の共通な最小の box を返す。もし、2 つの *body* が干渉しているならば、その交差部分はこの共通 box の中に存在するはずである。
- :insidep** *point* [メソッド]  
 もし、*point* がこの *body* に属するなら、**:inside** を返す。もし、*point* がこの *body* の表面上にある場合、**:border** を返す。そうでなければ、**:outside** を返す。
- :intersect-face** *face* [メソッド]  
 もし、この *body* の面と *face* の間に干渉がある場合、**T** を返す。
- :intersectp** *body* [メソッド]  
 この *body* と他の *body* との間の交差部分を返す。
- :evert** [メソッド]  
 すべての面とエッジの方向を反転させる。そのため、この *body* の内部は外部になる。
- :faces-intersect-with-point-vector** *point direction* [メソッド]  
*point* から *direction* の方向に伸びるベクトルと交差する面をすべて集める。
- :distance** *target* [メソッド]  
*target* は、実数ベクトルあるいは平面オブジェクトである。**:distance** メソッドは、*target* から最も近い面を見つけ、その面と距離のリストを返す。
- :csg** [メソッド]  
*body* が構築された履歴である *csg* スロットを返す。
- :primitive-body** [メソッド]  
 この *body* を構築する基本 *body* のリストを返す。
- :primitive-body-p** [メソッド]  
 もし、この *body* が?? 節で示される関数の内の 1 つから作られた基本 *body* であるなら、**T** を返す。
- :creation-form** [メソッド]  
 この *body* を作るための Lisp 表現を返す。
- :body-type** [メソッド]  
 もし、この *body* が基本 *body* あるいはこの *body* の表現が複雑 (に構成された) *body* なら、作成パラメータのリストを返す。
- :primitive-groups** [メソッド]  
 2 つの要素をもつリストを返す。最初の要素は、この *body* を構成するために追加 (*body+*) された基本 *body* のリストである。次の要素は、差し引かれた基本 *body* のリストである。
- :get-face** *Optional body face id* [メソッド]  
*body* は、この *body* を構成している *body* のインスタンスであり、基本 *body* 型の 1 つである。例えば、**:cube**、**:prism**、**:cone**、**:solid-of-revolution** などあるいは **NIL** である。もし、*face* も *id* も与えられないならば、*body* に一致する面をすべて返す。もし、*face* が与えられたなら、その上にフィルターが実行される。*face* は、**:top**、**:bottom** と **:side** の内の 1 つでなければならない。(send *abody* **:get-face** **:cylinder** **:top**) は、*abody* を構成する円柱の上面すべてを返す。もし、*face* が **:side** なら、*id* で番号付けされた面を取り出すことができる。(send *abody* **nil** **:side** 2) は、*id* が 0 から始まるため、*abody* を構成する *body* の側面から 3 番目の面をすべて返す。



**:init** *key faces edges vertices* [メソッド]

*:faces* よりこの **body** を初期化する。*:faces* は、必要な引き数である。*:faces*, *:edges* と *:vertices* は完全な立体モデルを定義するために矛盾のない関係を持っていないといけないので、矛盾した引き数でこのメソッドを呼び出すことは、意味の無いことである。**body** を作るために、??節で書いている基本 **body** の作成関数と??節の **body** 合成関数を使用する。

**:constraint** *b* [メソッド]

この **body** が *b* に接触しているとき、この **body** の拘束を返す。このメソッドの詳細な説明は??節を参照すること。

## 14.5 基本 body の作成関数

**make-plane** *ℰkey normal point distance* [関数]

*point* を通り, *normal* の方向を向いた plane オブジェクトを作る。 *point* を与える代わり *distance* を指定することもできる。

**\*xy-plane\*** [変数]

**\*yz-plane\*** [変数]

**\*zx-plane\*** [変数]

**make-cube** *xsize ysize zsize ℰkey name color* [関数]

*x,y,z* 軸の方向に大きさが *xsize,ysize,zsize* である, 直方体を作る。この直方体の原点は *body* の中心に置かれる。

**make-prism** *bottom-points sweep-vector ℰkey name color* [関数]

*sweep-vector* に沿った *bottom-points* により定義される形状を積み上げるにより角柱を作る。もし、*sweep-vector* が実数ベクトルでなく数字であれば、*z* 方向の角柱の高さとして扱われる。*bottom-points* は、この *body* の底面を定義する順番になっていなければならない。例えば、(*make-prism* '(#f(1 1 0) #f(1 -1 0) #f(-1 -1 0) #f(-1 1 0)) 2.0) は、高さ 2.0 の直方体を作る。

**make-cylinder** *radius height ℰkey (segments 12) name color* [関数]

半径 *radius* と高さ *height* で指定される円柱を作る。底面は、*xy*-平面に定義され、座標系の原点は底面の中心に置かれる。

**make-cone** *top bottom ℰkey (segments 16) color name* [関数]

頂点が *top* で底面が *bottom* である角錐を作る。*top* は、3 次元ベクトルである。*bottom* は、底面の頂点のリストあるいは半径である。もし、頂点のリストなら、順番を慎重に下さい。(make-cone #f(0 0 10) (list #f(10 0 0) #f(0 10 0) #f(-10 0 0) #f(0 -10 0))) は、正方形の底面を持つ四角錐を作る。

**make-solid-of-revolution** *points ℰkey (segments 16) name color* [関数]

*points* は、*z* 軸まわりの時計方向に回転される。もし、*points* のリストの 2 つの端点が *z* 軸上に置かれていないならば、曲面を作る。したがって、(make-solid-of-revolution '(#f(0 0 1) #f(1 0 0))) は、円錐を作り、(make-solid-of-revolution '(#f(1 0 1) #f(1 0 0))) は、円柱を作る。*points* は、順番が重要であり、*z* 軸の高い方から低い方へ整列しておくことが望まれる。

**make-torus** *points ℰkey (segments 16) name color* [関数]

ドーナツのような torus 形状を作る。*points* は、断面上の頂点のリストである。

**make-icosahedron** *ℰoptional (radius 1.0)* [関数]

正 20 面体を作る。それぞれの面は正三角形である。

**make-dodecahedron** *ℰoptional (radius 1.0)* [関数]

正 12 面体を作る。それぞれの面は、正五角形である。

**make-gdome** *abody* [関数]

*abody* の三角面を 4 つの面に小分けすることにより測地ドームを新しく作る。*abody* は、最初正 20 面体とすべきである。それから、*make-gdome* の結果を再帰的に *make-gdome* に与えることができる。それぞれの呼び出しで、測地ドームの面の数は、4 倍に増加する。すなわち、20, 80, 320, 1280, 5120 などになる。

```
(setq g0 (make-icosahedron 1.0))      ; 20 facets
(setq g1 (make-gdome g0))             ; 80 facets
(setq g2 (make-gdome g1))             ; 320 facets
...
```

**grahamhull** *vertices* &optional (*normal* #f(0 0 1)) [関数]  
Graham のアルゴリズムを用いて、2 次元上で凸状の覆いを計算する。quickhull よりも遅い。

**quickhull** *vertices* &optional (*normal* #f(0 0 1)) [関数]  
2 分探索法を用いて 2 次元上で凸状の覆いを計算する。

**convex-hull-3d** *vertices* [関数]  
gift-wrapping 法を用いて 3 次元上で凸面の覆いを計算する。

**make-body-from-vertices** *vertices-list* [関数]  
矛盾しない順番になっている面のループを定義する頂点のリストから *body* を返す。

## 14.6 body の合成関数

**face+** *face1 face2* [関数]

**face\*** *face1 face2* [関数]  
*face1* と *face2* は、3 次元上で共通平面上にある。**face+** は、これらの面の結合を構築し、面のオブジェクトとして返す。もし、交差領域がないなら、元の 2 つの面が返される。**face\*** は、これらの面の交差領域を返す。もし、交差領域がなければ、NIL を返す。

**cut-body** *body cutting-plane* [関数]  
*body* を *cutting-plane* で切断し、その切断面に作られる面のリストを返す。

**body+** *body1 body2* &rest *more-bodies* [関数]

**body-** *body1 body2* [関数]

**body\*** *body1 body2* [関数]  
2 つあるいはそれ以上の *body* の和、差あるいは積を計算する。それぞれの *body* は、**body+**、**body-**、**body\*** の処理を行う前にコピーされ、元の *body* は変更されない。その結果の *body* の新しい座標系の位置・姿勢は、ワールド座標系のものと一致している。もし、しきい値パラメータ *\*coplanar-threshold\**、*\*contact-threshold\** を正確に設定するなら、2 つの *body* が面同士で接触している場合でもこれらの関数は正しく働くであろう。しかしながら、もし *body* の頂点が他の *body* の頂点あるいは面に接触している場合、どの処理も失敗する。

**body** / *body plane*

[関数]

`make-plane` で作られた `plane` クラスのインスタンスである *plane* で *body* を切断する。新しく作られた `body` が返される。

**body-interference** *rest bodies*

[関数]

*bodies* の中で 1 対 1 の組み合わせにおける干渉をチェックし、交差している 2 つの `body` のリストを返す。

## 14.7 座標軸

`coordinates-axes` クラスは、画面上に表示可能な 3 次元座標軸を定義する。それぞれの軸と *z* 軸の頂点の矢印は、`line` オブジェクトで定義される。このクラスは、`cascaded-coords` を継承しているので、このクラスのオブジェクトは、`body` のような他の `cascaded-coords` を元とするオブジェクトに付けることができる。このオブジェクトは、`body` の座標軸あるいは他の座標の相対座標系を見るために使用される。

**coordinates-axes**

[クラス]

```
:super    cascaded-coords
:slots    (size model-points points lines)
```

表示可能な 3 次元座標軸を定義する。

### 14.8 立体の接触状態解析

この節のメソッドおよび関数は、次のファイルに記述されている。contact/model2const.l, contact/inequalities.l, contact/drawconst.l

**constrained-motion** *c* [関数]

拘束 *c* を満たしている動作のリストを返す。

**constrained-force** *m* [関数]

拘束されている body から拘束している body に加わる力を返す。*m* は、constrained-motion から返される動作のリストである。

**draw-constraint** *c* [関数]

拘束 *c* を描く。

**draw-motion** *m a b* [関数]

*a* が *b* に接触しているときに取り得る動作を描く。リターンキーを押すことにより描画を始める。

Example

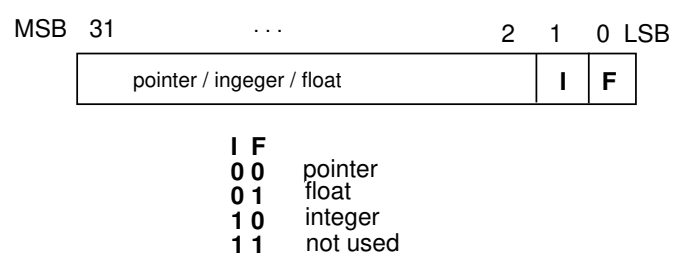
```
;;
;;      peg in a hole with 6 contact points
;;
(in-package "GEOMETRY")
(load "view")
(load "../model2const.l" :package "GEOMETRY")
(load "../inequalities.l" :package "GEOMETRY")
(load "../drawconst.l" :package "GEOMETRY")

(setq x (make-prism '(#f(50 50 0) #f(50 -50 0) #f(-50 -50 0) #f(-50 50 0))
                  #f(0 0 200)))
(setq x1 (copy-object x))
(send x1 :translate #f(0 0 -100))
(send x1 :worldcoords)
(setq a1 (make-prism '(#f(100 100 -150) #f(100 -100 -150)
                    #f(-100 -100 -150) #f(-100 100 -150))
                  #f(0 0 150)))
(setq ana (body- a1 x1))
(send x :translate #f(0 -18.30127 -18.30127))
(send x :rotate -0.523599 :x)
(send x :worldcoords)

(setq c (list (send x :constraint ana)))
(setq m (constrained-motion c))
(setq f (constrained-force m))

(hidd x ana)
(draw-constraint c)
```

(draw-motion m)



object

header
slot 1
slot 2
...

vector

header
size
element 1
element 2
...

header

31	30	29	27	26	24	23	16	15	...	0
m	b	mark	elmt	bid	cid					

m: memory bit for buddy  
b: buddy bit for buddy  
mark(3bit): GC, copy and print  
elmt(3bits): type of vector elements  
bid(8bits): buddy id (1..31)  
cid(16bits): class id (0..255)



```

object
  cons
    queue
  propertied-object
    symbol ----- foreign-pod
    package
    stream
      file-stream
      broadcast-stream
    io-stream ---- socket-stream
    metaclass
      vectorclass
      cstructclass
    read-table
    array
    thread
    barrier-synch
    synch-memory-port
    coordinates
      cascaded-coords
      body
      sphere
      viewing
        projection
          viewing2d
          parallel-viewing
          perspective-viewing
        coordinates-axes
      viewport
    line --- edge --- winged-edge
    plane
      polygon
      face
      hole
      semi-space
    viewer
    viewsurface ----- tektro-viewsurface
  compiled-code
    foreign-code
    closure
    load-module
  label-reference
  vector
    float-vector
    integer-vector
    string
      socket-address
      cstruct
    bit-vector
    foreign-string
  socket-port
  pathname
  hash-table
  surrounding-box
  stereo-viewing

```

図 4: 定義済みのクラス継承

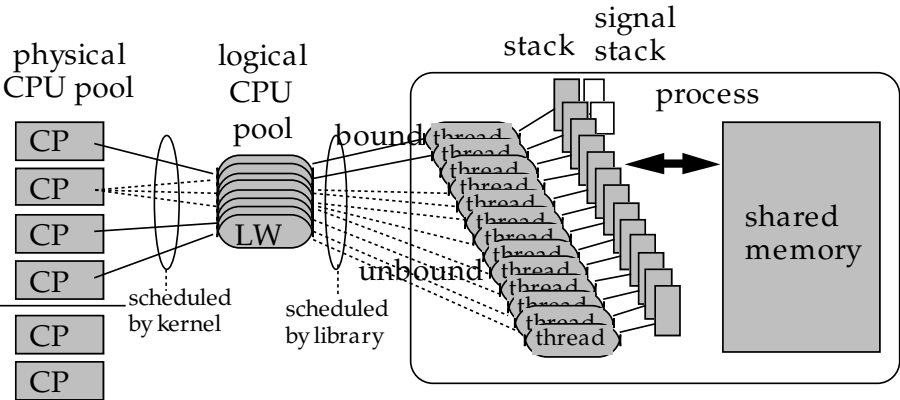


図 5: Solaris オペレーティングシステムのスレッドモデル

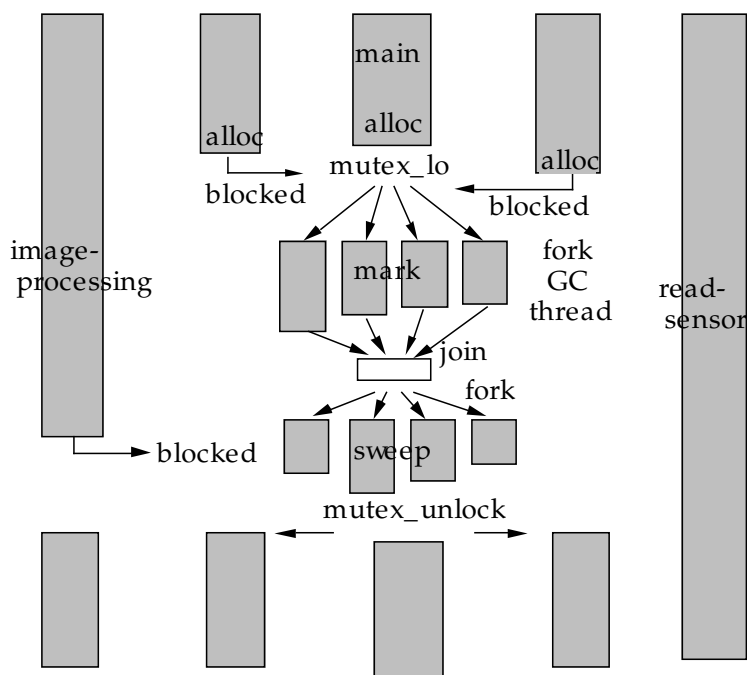


図 6: 並列スレッドのメモリ要求とガーベージコレクトに並列実行

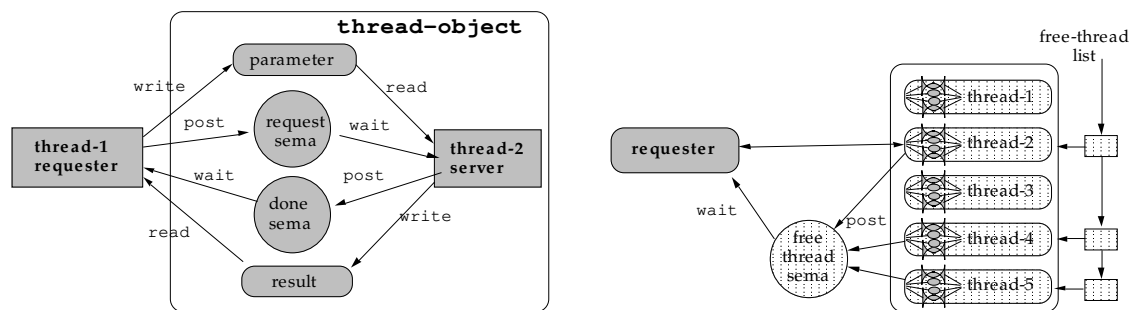


図 7: スレッド間で制御やデータを受け渡すためのスレッドオブジェクト（左）とスレッドプール内に置かれたスレッドの集まり（右）

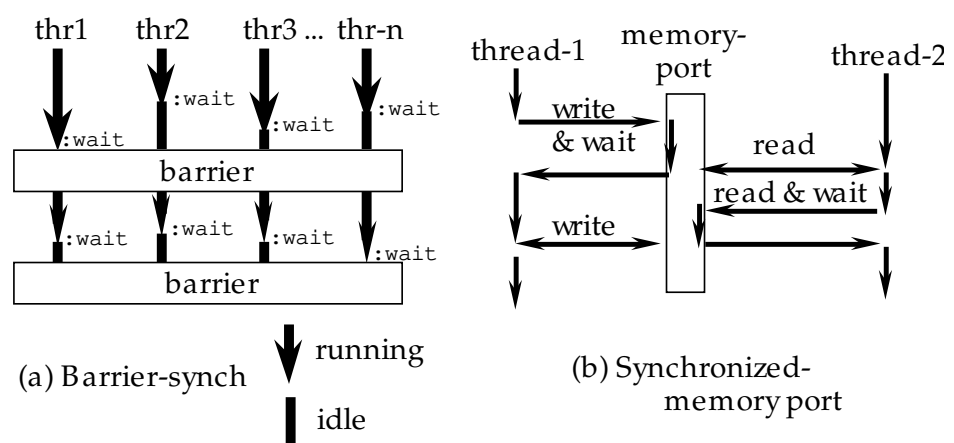
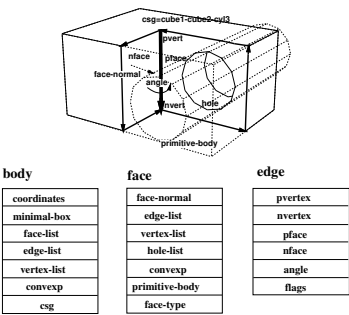


図 8: 同期障壁と同期メモリポート



body	face	edge
coordinates	face-normal	pvertex
minimal-box	edge-list	nvertex
face-list	vertex-list	pface
edge-list	hole-list	nface
vertex-list	convexp	angle
convexp	primitive-body	flags
csg	face-type	

図 9: 頂点とエッジと面の分類

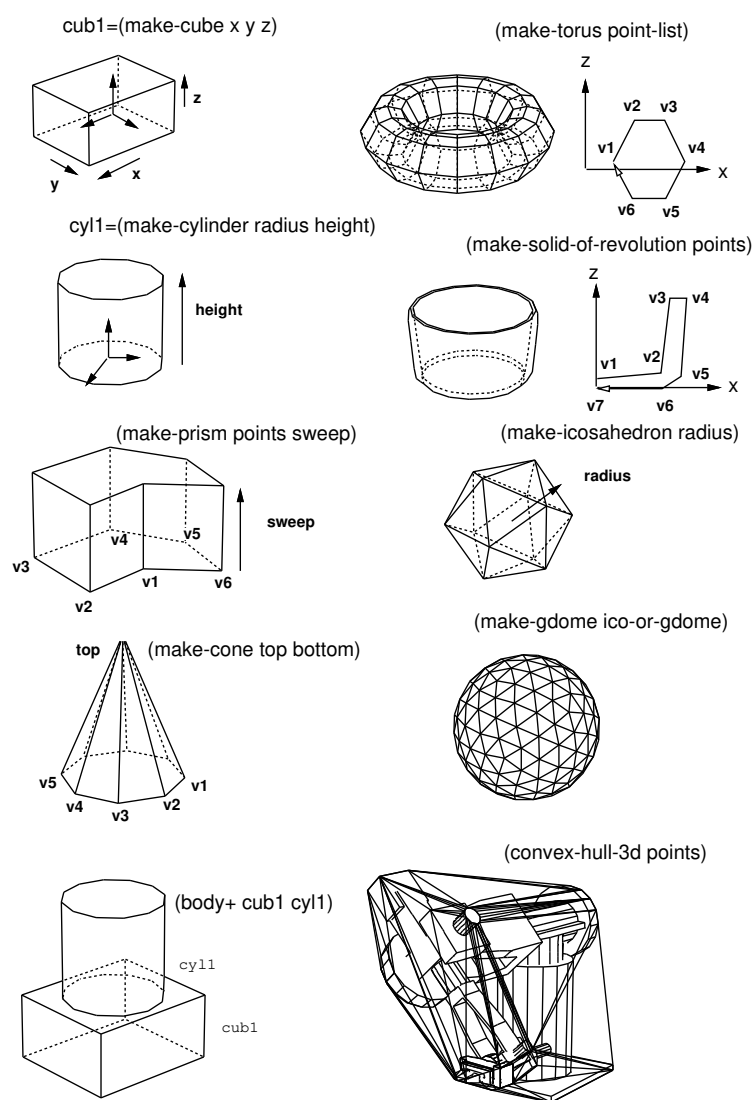


図 10: 基本 body

拘束の例を次の図で示す。図の小さな矢印は、ペグに対する拘束を示す。

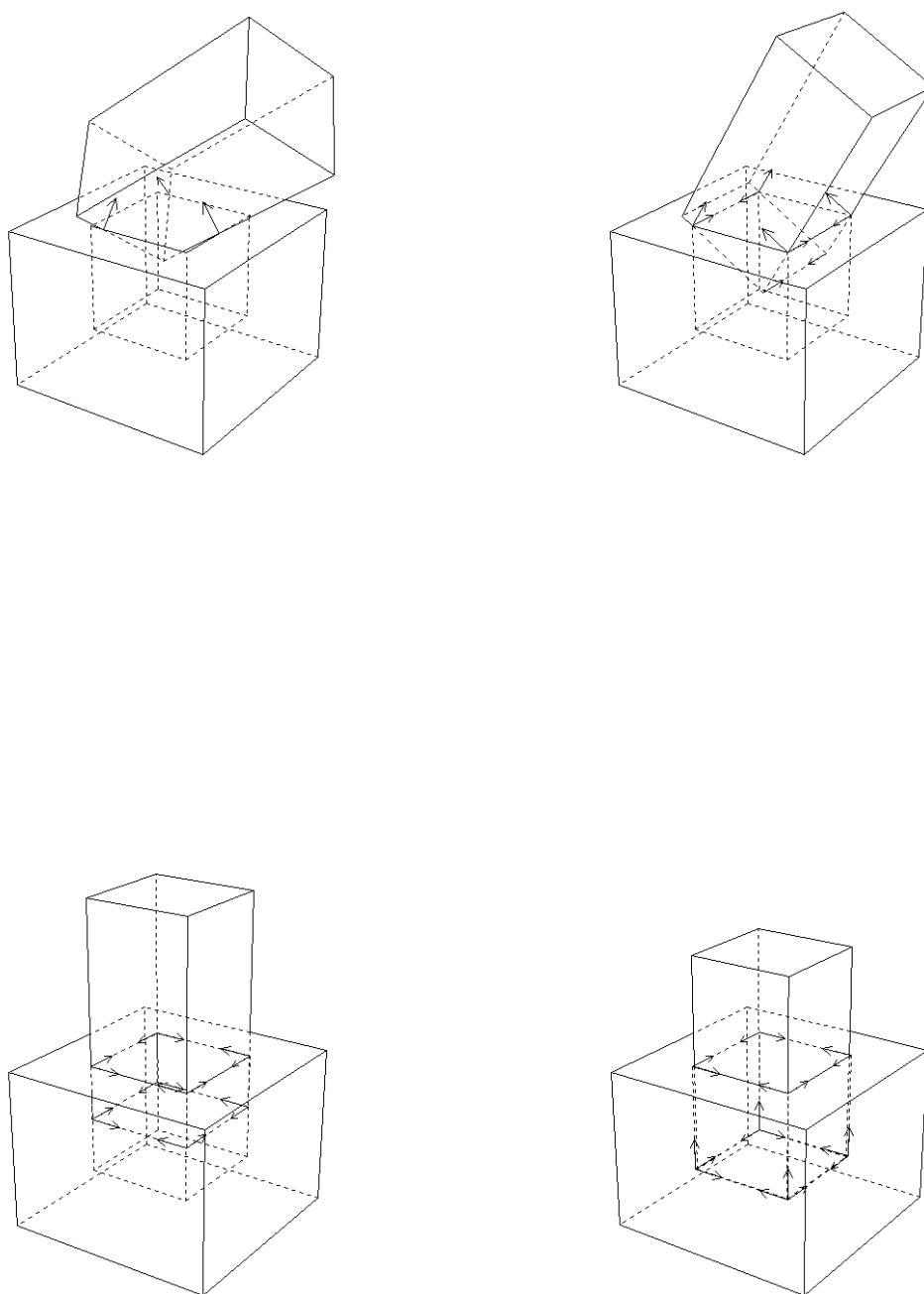


図 11: Constraints for a peg in a hole.



ペグを穴に入れる作業において取り得る動作の例を次の図で示す。この例は、上記のプログラムと一致している。

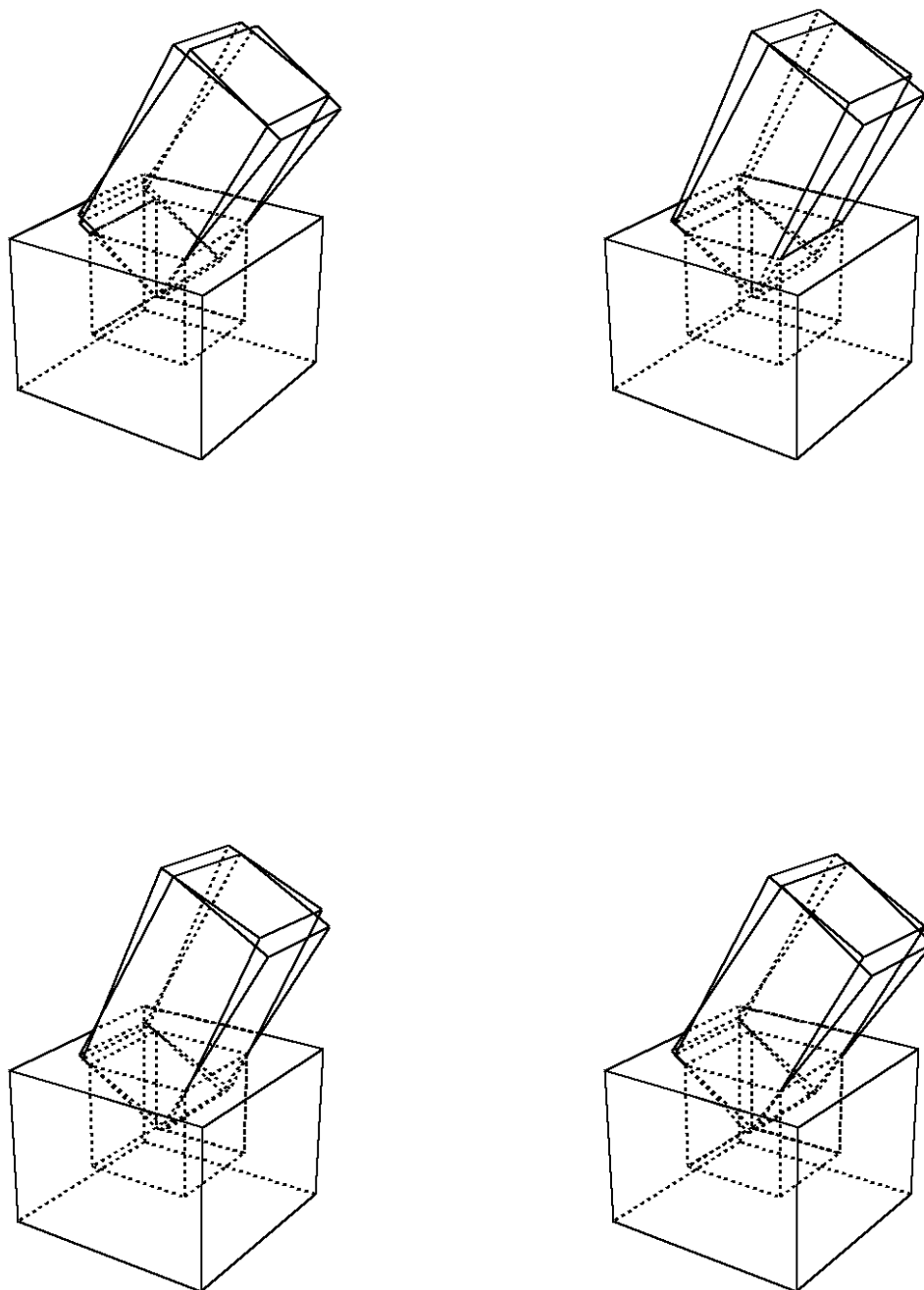


図 12: Possible motions of a peg in a hole

## 14.9 多角形の Voronoi Diagram

著者: *Philippe PIGNON*, 電総研ゲスト研究者

このプログラムは、Common Lisp で書かれている。“A sweepline algorithm for Voronoi diagrams”, Proceedings of the 2nd Annual ACM symposium on computational geometry, 1986, 313-322. を手法として用い、多角形の場合への応用を行った。これは、サンプルプログラム付きの簡単な説明である。このプログラムは、ETL の Euslisp 環境で書かれているため、画像への出力もサポートしている。どの Common Lisp 上でも使用することはできるが、utilities.l で与えられている画像への関数を自分のディスプレイ環境へ合うように書き換える必要がある。この節の最後にその関数を示す。

目的: 多角形の集合の voronoi diagram の計算を行う。語彙を理解するために上記の文献を読んで、使用してください。ここでは、このプログラムに対する説明をしません。

入力: 多角形のリストと囲むための枠は、次のように定義する。

```
DATA= (
  (x11 y11 x12 y12 x13 y13 ...) first polygon,
                                counterclockwise enumeration of vertices
  (x21 y21 x22 y22 x23 y23 ...) second polygon
  ...
  (xn1 yn1 xn2 yn2 xn3 yn3 ...) nth polygon

  (xf1 yf1 xf2 yf2 xf3 yf3 xf4 yf4) enclosing frame
)
```

囲む枠は、DATA 内のどの位置にも配置することができる。また、内部と外部が矛盾しないように時計方向の順番でなければならない。多角形は交差の無い簡単な図形でなければならない。一直線あるいは平坦なエッジは受け付けない。独立した点あるいは線分も受け付けない。

出力: \*diagram\*:2 重に接続されたエッジリストのリスト (utilities.l ファイルを参照) を返す。それぞれのエッジは、symbol であり、次に示すような field を含む property-list を持っている。

```
(start <pointer to a vertex>)
(end <pointer to a vertex>)
(pred <pointer to an edge>)
(succ <pointer to an edge>)
(left <pointer to a site>)
(right <pointer to a site>)
(type <:endpoint or :point-point or :segment-segment or :point-segment>)
(outflag <t or nil>)
```

*vertex* は、symbol で “pos” field を含む property-list を持つ。この field は、cons(*x*,*y*) を含み、*vertex* の平面座標を示す。*pred* と *succ* の field は、decl 形式にしたがって反時計方向の前者と後者を与える (Shamos と Preparata の, Computational Geometry: An introduction, 1985, pp 15-17 を参照)。*site* も symbol であり、関連した情報を含む property-list を持つ。*site* は、元の入力データを記述しており、多角形の頂点である point あるいは多角形のエッジである segment を持つ。

*type* は、2 等分線の中点であり、それを分割する *site* の型より決定される。規約により、外側は start-end エッジの右側である。voronoi diagram は、2 等分線の内部と同様に外側を計算する。必要とする outflag を保つために outflag をソートする。

サンプル: サンプルプログラムを実行するためには、以下のようなステップを実施してください。

1. 自分の環境に以下のプログラムをコピーする。  
 utilities.l            幾何学ユーティリティ関数と eusx の画像出力関数  
 polygonalvoronoi.l    プログラム本体  
 testdata.l            上記の書式によるデモデータ
2. もし, Euslisp を使用しないなら, 命令にしたがって utilities.l を書き換え, "compatibility package" を修正する。。
3. 以下の 3 つのファイルをコンパイルしてロードするか、あるいはそのままロードする。  
 utilities.l  
 polygonalvoronoi.l  
 testdata.l            上記の書式によるデモデータを含んでいる。
4. (pv demoworld) でデモデータ上でプログラムが実行される。グローバル変数\*diagram\*には, voronoi diagram の 2 等分線が含まれている。

eusx(Xwindow インターフェースを持つ Euslisp) のもとでは、以下の命令で diagram の結果を画面上に表示することができる。

```
(make-display)            ;;Initializes the *display* window object
(dps demoworld *thick*)    ;; Shows original data in thick lines
(dbs *diagram*)            ;; Shows the result
```

**pv data**

[関数]

上記の書式で書かれた *data* から多角形の voronoi diagram を計算する。

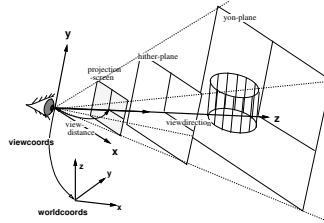


図 13: viewing 座標系と投影画面

## 15 視界とグラフィックス

### 15.1 視界 (viewing)

viewing オブジェクトは、viewing 座標系を処理する。この座標系の原点は仮想カメラの位置に置かれる。 $-z$  軸方向がオブジェクトの視線方向で、 $xy$  平面が投影画面である。viewing が cascaded-coords クラスを継承するので、`:translate` や `:rotate` や `:transform` のような座標変換メッセージを受け付ける。また、cascaded-coords から得られる他のオブジェクトを張り付けることができる。したがって、移動物体上のカメラシステムのシミュレーションができる。viewing の主な目的は、ワールド座標系で表現されるベクトルをカメラ座標系に変換することである。変換は、一般の座標変換に対して逆方向で与えられる。このローカル座標系内のベクトルはワールド座標系における表現に変換される。したがって、viewing は viewcoords スロットに逆変換された左手系変換を持つ。このスロットは、viewing 座標系として普通参照される。

#### viewing

[クラス]

```
:super    cascaded-coords
:slots    (viewcoords)
```

viewing 変換を定義する。

#### :viewpoint

[メソッド]

この viewing の原点のベクトル位置を返す。

#### :view-direction

[メソッド]

viewing の原点から画面の中心までのベクトルを返す。これは、viewing 座標系の  $z$  軸方向である。

**:view-up** [メソッド]

ワールド座標系におけるこの viewing の y 軸ベクトルを返す。y 軸は、viewport の上方である。

**:view-right** [メソッド]

ワールド座標系におけるこの viewing の x 軸ベクトルを返す。x 軸は、viewport の水平右方向である。

**:look from** *Optional (to #f(0 0 0))* [メソッド]

**:look** は、その目が *from* に位置されており、*to* の位置を見ているとして viewing 座標系を設定する。

**:init** [メソッド]

```

    &key (target #f(0 0 0))
    (view-direction nil)
    (view-up #f(0.0 0.0 1.0))
    (view-right nil)
    &allow-other-keys

```

**viewing** は、**cascaded-coords** を継承するので、*:pos* や *:rot* や *:euler* や *:rpy* などの *:init* のパラメータはすべて viewing 座標系の位置や姿勢を指定することに使用できる。しかしながら、viewing の *:init* は回転を決定する簡単な方法を持っている。もし、*:target* だけが与えられたとき、視線方向は視点から *target* 位置の方向に決定され、*:view-right* ベクトルはワールド座標系の xy 平面に平行な x 軸に決定される。*:view-direction* を *:target* の代わりに指定しても同じ様な効果を得られる。もし、*:view-up* または *:view-right* パラメータを *:target* あるいは *:view-direction* に加えて指定するならば、3 つの回転パラメータをすべて自分自身で決定することができる。

## 15.2 投影

**parallel-projection** と **perspective-projection** クラスは、投影変換を処理する。この変換は 4x4 の行列で表現される。すなわち、変換は 3 次元の同次座標系で与えられる。**projection** クラスは、両方のクラスの抽象クラスである。これらの投影クラスは、viewing クラスを継承しているので、2 つの座標変換（ワールド座標から viewing 座標系への変換と投影変換）を同時に実行することができる。3D ベクトルと *:project3* メッセージを投影オブジェクトに送ることにより、4 要素の実数ベクトル返す。**homo2normal** 関数は、この同次ベクトルを標準のベクトル表現に変換するために使用される。その結果は、標準デバイス座標系 (NDC) と呼ばれる座標系上に表現されるベクトルである。その中で、見えるベクトルはそれぞれの x,y,z 次元において -1 から 1 までの範囲で表される。ロボット世界の本当のカメラをシミュレートするために、**perspective-projection** は **parallel-projection** よりも多く使用される。**perspective-projection** は、定義されているパラメータが少し多い。**screenx** と **screeny** は、見える物体が投影される viewing 平面の上の window の大きさで、大きな画面と広い空間が投影される。**viewdistance** は、視点と view 平面との距離を定義しているが、視角にも関係する。**viewdistance** を大きくすると、view 平面の window に狭い範囲が投影される。**hither** と **yon** パラメータは、クリップする平面の前面と後面の距離を定義する。これら 2 つの平面の外側に位置するオブジェクトは、クリップから除外される。実際に、このクリップ処理は **viewport** オブジェクトによって実現されている。

**projection** [クラス]

```

:super    viewing
:slots    (screenx screeny hither yon projection-matrix)

```

4x4 行列であらわされる投影変換を定義する。

**:projection** *Optional pmat* [メソッド]

もし、*pmat* が与えられたならば、`projection-matrix` のスロットに設定する。`:projection` は、現在の 4x4 投影行列を返す。

**`:project`** *vec* [メソッド]

*vec* は、4 要素を持つ 3 次元同次ベクトルである。*vec* は、投影行列により変換される。そして、変換された結果である同次表現が返される。

**`:project3`** *vec* [メソッド]

*vec* は、標準の 3D ベクトル。*vec* は、投影行列により同次化され変換される。そして、変換された結果である同次表現が返される。

**`:view`** *vec* [メソッド]

*vec* に viewing 変換と投影変換を連続的に適用する。そして、変換された結果である同次表現が返される。

**`:screen`** *xsize* (*%optional* (*ysize xsize*)) [メソッド]

viewing 画面の大きさを変える。大きくすると、広い view が得られる。

**`:hither`** *depth-to-front-clip-plane* [メソッド]

視点からクリップ前面までの距離を決定する。このクリップ前面よりも前にあるオブジェクトはクリップから除外される。

**`:yon`** *depth-to-back-clip-plane* [メソッド]

視点からクリップ後面までの距離を変える。このクリップ後面よりも後ろにあるオブジェクトはクリップから除外される。

**`:aspect`** *%optional ratio* [メソッド]

アスペクト比は、`screen-y` と `screen-x` との比である。もし、*ratio* が与えられたならば、アスペクト比は変えられ、`screen-y` は `screen-x * ratio` に設定される。`:aspect` は、現在のアスペクト比を返す。

**`:init`** [メソッド]

```
%key (hither 100.0)
(yon 1000.0)
(aspect 1.0)
(screen 100.0)
(screen-x screen)
(screen-y (* screen-x aspect))
&allow-other-keys

viewing と projection を初期化する。
```

**parallel-viewing** [クラス]

```
:super projection
:slots
```

平行投影を定義する。`hid`(陰線消去関数) は平行投影では扱うことが出来ない。

**`:make-projection`** [メソッド]

**perspective-viewing** [クラス]

```
:super projection
```

:slots (viewdistance)

透視投影変換を定義する。

**:make-projection** [メソッド]

**:ray *u v*** [メソッド]

視点から正規化画面の上にある  $(u, v)$  への単位方向ベクトルを返す。

**:viewdistance *<Optional> vd*** [メソッド]

viewdistance は、視点から画面迄の距離である。もし、*vd* が与えられたならば、viewdistance に設定される。viewdistance は、カメラの焦点距離と一致する。*vd* を大きくすれば、ズームアップされた view を得ることができる。:viewdistance は、現在の viewdistance を返す。

**:view-angle *<Optional> ang*** [メソッド]

画面の対角線を見込む角度が *ang* ラジアンであるように画面の大きさを設定する。20 度 (約 0.4 ラジアン) から 50 度 (約 0.9 ラジアン) までの角度が自然な透視 view を生成することができる。角度を大きくすると歪んだ view を生成する。そして、狭くすると直角 (平行) viewing のような平坦な view が生成される。:view-angle は、現在の視角あるいは新しい視角をラジアンで返す。

**:zoom *<Optional> scale*** [メソッド]

もし、*scale* が与えられたならば、画面は *scale* によって現在の大きさを相対的に変化させる (viewdistance は変化しない)。もし、*scale* に 0.5 を与えるならば、以前の view より 2 倍広い view を得られる。:zoom は、新しい視角をラジアンで返す。

**:lookaround *alfa beta*** [メソッド]

視点を移動し回転させる。回転中心は、視線の上で hither 平面と yon 平面の中間点に与えられる。viewing 座標系は、ワールド座標系の z 軸回りに *alfa* ラジアン回転し、ローカル座標系の x 軸回りに *beta* ラジアン回転される。:lookaround は、viewing の中心にあるオブジェクト回りに視線を動かすことができる。

**:look-body *bodies*** [メソッド]

視線、画面の大きさおよび hither/yon をすべての *bodies* に適合する viewport となるよう変える。視点は変化しない。視線は、すべての *bodies* の bounding box の中心を通る視線から選択される。

**:init *<key> (viewdistance 100.0) <allow-other-keys>*** [メソッド]

### 15.3 Viewport

viewport クラスは、正規デバイス座標系 (NDC) の中の 3 次元 viewport のクリップを実行する。そして、デバイスに依存する座標系に結果を作る。viewport は、画面上の見える四角領域の境界表現である。viewport の物理的な大きさ (x 軸と y 軸方向のドット数) は、:init メッセージの中の *:width* と *:height* との引き数で与えられなければならない。*:xcenter* と *:ycenter* 引き数は、viewport の物理的な位置を決定する。画面の原点からのそれぞれの次元が絶対的に与えられているテクトロニクス 4014 のような基本的なディスプレイデバイスを使っているとき、これら 2 つのパラメータは、実際に画面の上にオブジェクトを描く位置を決定する。もし、位置が親 window から相対的に決まる Xwindow のような精巧なディスプレイデバイスを使っているなら、viewport を動かすために viewport のパラメータを変える必要はない。なぜなら、これらのパラメータは、実



際のディスプレイ位置に依存しないからである。。

`viewport` クラスは、四角領域の左下を `viewport` の原点と仮定している。そして、 $y$  軸は上方向に伸びていくとする。しかし、多くの window システムやディスプレイデバイスでは原点を左上とし、 $y$  軸が下方向に伸びているとしている。この問題を回避するために、`:height` パラメータに負の値を与えればよい。

`homo-viewport-clip` *v1 v2*

[関数]

*v1* と *v2* は、4 要素を持つ同次ベクトルであって、3 次元空間の線分として表現される。その線分は、 $x = -1, x = 1, y = -1, y = 1, z = 0, z = 1$  の境界でクリップされる。そして、2 つのベクトルのリストを返す。もし、その線分が `viewport` の外側に完全に置かれているならば、NIL を返す。

`viewport`

[クラス]

`:super`      `coordinates`  
`:slots`

`viewport` 変換は、デバイスで指定される座標系に NDC (正規化デバイス座標系) を作る。`coordinates` クラスを継承しているため、`viewport` はサイズと投影画面の相対位置を定義している。

`:xcenter` *Optional xcenter*

[メソッド]

この `viewport` の  $x$  軸の中心を返す。もし、*xcenter* が与えられていれば、設定を行う。

`:ycenter` *Optional ycenter*

[メソッド]

この `viewport` の  $y$  軸の中心を返す。

`:size` *Optional size*

[メソッド]

この `viewport` の  $x$  軸と  $y$  軸方向の大きさのリストを返す。

`:width` *Optional width*

[メソッド]

この `viewport` の幅を *width* に設定する。

`:height` *Optional height*

[メソッド]

この `viewport` の高さを *height* に設定する。

`:screen-point-to-ndc` *p*

[メソッド]

*p* は、物理的画面の中の位置を表現する実数ベクトルである。*p* は、正規化デバイス座標系 (NDC) の中の表現に変換される。

`:ndc-point-to-screen` *p*

[メソッド]

この `viewport` の NDC 表現である *p* を画面の物理的位置に変換する。

`:ndc-line-to-screen` *p1 p2 Optional (do-clip t)*

[メソッド]

2 つの 3 次元ベクトル *p1* と *p2* は、NDC の中の線分を定義する。これらの 2 つの端点は、画面空間の表現に変換される。もし、*do-clip* が non-NIL なら、その線分はクリップされる。

`:init` *key (xcenter 100) (ycenter 100) (size 100) (width 100) (height 100)*

[メソッド]

新しい `viewport` オブジェクトを作る。

## 15.4 Viewer

画面の上に描画するためには、4 つのオブジェクトが必要である。1 つは描かれたオブジェクト、2 つは viewing 座標系と投影で定義される viewing、3 つは NDC の中でのクリップ処理のための `viewport` と NDC から物理

的画面座標系への変換、4 つは物理的ディスプレイデバイスの上に描画関数を実行する `viewsurface`。viewer オブジェクトは、`viewing` と `viewport` と `viewsurface` オブジェクトを持ち、座標系変換を連続的に制御する。??節に記述される `draw` と `hid` 関数は viewer のインスタンスを使用する。

## viewer

[クラス]

```
:super    object
:slots    (eye :type viewint)
           (port :type viewport)
           (surface :type viewsurface)
```

`viewing` から `viewport` を経由して `viewsurface` へ移る Cascaded Coordinates の変換を定義する。

**:viewing** *rest msg* [メソッド]

もし、*msg* が与えられたならば、*msg* は `viewing(eye)` オブジェクトに送られる。そうでなければ、`viewing(eye)` オブジェクトが返される。

**:viewport** *rest msg* [メソッド]

もし、*msg* が与えられたならば、*msg* は `viewport(port)` オブジェクトに送られる。そうでなければ、`viewport(port)` オブジェクトが返される。

**:viewsurface** *rest msg* [メソッド]

もし、*msg* が与えられたならば、*msg* は `viewsurface(surface)` オブジェクトに送られる。そうでなければ、`viewsurface(surface)` オブジェクトが返される。

**:adjust-viewport** [メソッド]

`viewsurface` の大きさが変えられたとき、`:adjust-viewport` は `port` に固有のメッセージを送ることにより `viewport` の変換を変える。

**:resize** *width height* [メソッド]

`viewsurface` に `:resize` メッセージを送り、`viewport` に `:size` メッセージを送ることにより `viewsurface` の大きさを変える。

**:draw-line-ndc** *p1 p2 &optional (do-clip t)* [メソッド]

NDC の中に定義される 2 つの端点 *p1,p2* を結ぶ線を描く。

**:draw-polyline-ndc** *polylines &optional color* [メソッド]

NDC の中に定義される端点を結ぶ多角形を描く。

**:draw-star-ndc** *center &optional (size 0.01) color* [メソッド]

NDC の中に十字マークを描く。

**:draw-box-ndc** *low-left up-right &optional color* [メソッド]

NDC の中に四角形を描く。

**:draw-arc-ndc** *point width height angle1 angle2 &optional color* [メソッド]

NDC の中に円弧を描く。この viewer に結び付く `viewsurface` オブジェクトは、`:arc` メッセージを受けなければならない。

**:draw-fill-arc-ndc** *point width height angle1 angle2 &optional color* [メソッド]

NDC の中に塗り潰し円弧を描く。

**:draw-string-ndc** *position string &optional color* [メソッド]

NDC の中に定義される *position* に *string* を描く。

**:draw-image-string-ndc** *position string* &optional *color* [メソッド]

**:draw-rectangle-ndc** *position width height* &optional *color* [メソッド]

**:draw-fill-rectangle-ndc** *point width height* &optional *color* [メソッド]

**:draw-line** *p1 p2* &optional (*do-clip t*) [メソッド]

ワールド座標系に定義される 2 つの端点 *p1, p2* を結ぶ線を描く。

**:draw-star** *position* &optional (*size 0.01*) *color* [メソッド]

ワールド座標系の *position* 位置に十字マークを描く。

**:draw-polyline** *vlist* &optional *color* [メソッド]

ワールド座標系の *vlist* 端点を結ぶ多角形を描く。

**:draw-box** *center* &optional (*size 0.01*) [メソッド]

ワールド座標系の *center* に四角形を描く。

**:draw-arrow** *p1 p2* [メソッド]

*p1* から *p2* へ向けての矢印を描く。

**:draw-edge** *edge* [メソッド]

**:draw-edge-image** *edge-image* [メソッド]

**:draw-faces** *face-list* &optional (*normal-clip nil*) [メソッド]

**:draw-body** *body* &optional (*normal-clip nil*) [メソッド]

**:draw-axis** *coordinates* &optional *size* [メソッド]

*coordinates* で定義される軸を *size* の長さで描く。

**:draw** &rest *things* [メソッド]

3 次元の幾何学オブジェクトを描く。もし、オブジェクトが 3 次元ベクトルならば、その位置に小さな十字マークを描く。もし、3 次元ベクトルのリストであれば、多角形を描く。もし、*thing* が **:draw** メッセージを受けたならば、この *viewer* を引き数としてそのメソッドが呼び出される。もし、オブジェクトが **:drawers** メソッドを定義しているならば、**:draw** メッセージは **:drawers** の結果に送られる。line, edge, polygon, face および body オブジェクトは、*viewer* に定義されている **:draw-xxx** (xxx にそのオブジェクトのクラス名が入る) メソッドによって描かれる。

**:erase** &rest *things* [メソッド]

背景色で *things* を描く。

**:init** &key *viewing viewport viewsurface* [メソッド]

*viewing, viewport* および *viewsurface* をこの *viewer* のスロット eye, port と surface に設定する。

**view**

[関数]

```
key (size 500) (width size) (height size)
(x 100) (y 100)
(title "eusx")
(border-width 3)
(background 0)
(viewpoint #f(300 200 100)) (target #f(0 0 0))
(viewdistance 5.0) (hither 100.0) (yon 10000.0)
(screen 1.0) (screen-x screen) (screen-y screen)
(xcenter 500) (ycenter 400)
```

新しい **viewer** を作り、**\*viewer\***リストに置く。

## 15.5 描画

**draw** *Optional viewer Erest thing* [関数]

*viewer* に *thing* を描く。*thing* は、座標系、立体、面、エッジ、ベクトル、2つのベクトルのリストのどれでも可能である。(progn (view) (draw (make-cube 10 20 30))) は、xwindow に立方体を描く。

**draw-axis** *Optional viewer size Erest thing* [関数]

*viewer* の中に *thing* の座標系の軸を *size* の長さで描く。*thing* は、座標系から得られるどのオブジェクトでも可能である。

**draw-arrow** *p1 p2* [関数]

\*viewer\* に *p1* から *p2* に向かう矢印を描く。

**hid** *Optional viewer Erest thing* [関数]

*viewer* に陰線処理された画像を描く。*thing* は、face または body が可能である。

**hidd** *Optional viewer Erest thing* [関数]

陰線を点線で描くことを除いて、hid と同じである。

**hid2** *body-list viewing* [関数]

edge-image オブジェクトで表現される陰線処理画像を生成する。その結果は\*hid\*に置かれる。

**render** *Ekey bodies faces (viewer \*viewer\*) (lights \*light-sources\*) (colormap \*render-colormap\*) (y 1.0)* [関数]

*bodies* と *faces* にレイトレーシングを行い、陰面消去した画像を生成する。viewing, viewport および viewsurface は、*viewer* から得られる。*lights* は、light-source (光源) オブジェクトのリストである。*colormap* は、Xwindow の colormap オブジェクトである。それぞれの *bodies* と *faces* は、割り当てられるカラー属性を持たなければならない。*colormap* に定義されているカラー LUT の名前を :color メッセージで送ることによりカラー属性を設定できる。一般にこの関数は、Xlib 環境下でのみ働く。demo/renderdemo.1 のサンプルプログラムを見ること。

**make-light-source** *pos Eoptional (intensity 1.0)* [関数]

*pos* の位置に光源オブジェクトを作る。*intensity* は、デフォルトの光の強さを増す拡大比である。もっと正確に強さを決定するためには、光源の:intensity メソッドを使用する。

**tektro** *file Erest forms* [マクロ]

\*tektro-port\* ストリームのために *file* をオープンし、*forms* を評価する。これは、tektro 描画の出力を直接 *file* に書き込むために使用される。

**kdraw** *file Erest forms* [マクロ]

kdraw は、kdraw または idraw で読み込めるポストスクリプトファイルを生成するためのマクロ命令である。kdraw は、:output モードで *file* をオープンし、\*viewer\* を置き換えるための kdraw-viewsurface と viewport を作り、*forms* を評価する。それぞれの *forms* は、draw や hid のような描画関数のどれかを呼び出す。これらの *forms* からの描画メッセージは、kdraw-viewsurface に直接出力される。この出力は idraw や kdraw で認識できるポストスクリプト表現にメッセージを変換する。そして、*file* に蓄積する。idraw または kdraw が呼び出され *file* がオープンされたとき、EusViewer window に書いたものと同じ図形を見ることができる。その図形は、idraw の機能で変更することができる。そして、最終描画は epsfile 環境を用いることにより L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X ドキュメントに組み込むことができる。この機能は、"l<sub>lib</sub>/kdraw.l" のファイルに記述されている。

**pictdraw** *file &rest forms*

[マクロ]

**pictdraw** は、Macintosh の PICT フォーマットで画像ファイルを生成するためのマクロである。**pictdraw** は、*file* を `:output` モードでオープンし、**pictdraw-viewsurface** を作り、*\*viewer\** の viewport に置き換え、*forms* を評価する。*forms* は、それぞれ **draw** あるいは **hid** のような描画関数のどれかと呼び出すものである。これらの書式からの描画メッセージは、**kdraw-viewsurface** に直接出力された後、PICT フォーマットへのメッセージに変換され、*file* へ蓄積される。この PICT フォーマットは、Macintosh の **macdraw** や **teachtext** で認識することができる。

**hls2rgb** *hue lightness saturation &optional (range 255)*

[関数]

HLS(Hue, Lightness, Saturation) で表現される色を、RGB 表現に変換する。HLS は、しばしば HSL として参照される。*hue* は、rainbow circle(0 から 360) の色で表現される。0 が赤で 45 が黄で 120 が緑で 240 が青で 270 が紫そして 360 が再び赤となる。*lightness* は、0.0 から 0.1 の値を持ち、黒から白までの明るさを表現する。*lightness* が 0 のときは、*hue* や *saturation* にかかわらず黒となる。そして、*lightness* が 1 のときは、白となる。*saturation* は、0.0 から 1.0 までの値を持ち、色の強さを表現する。*saturation* の値が大きいと鮮明な色調を生成し、小さい値は弱く濁った色調を生成する。*range* は、RGB 値の限界を示す。もし、それぞれの色に 8 ビットの値が割り当てられているカラーディスプレイを使っているならば、*range* は 255 とすべきである。もし、RGB に 16 ビットの整数が仮想的に割り当てられている Xwindow を使っているならば、*range* は 65536 とすべきである。HSV と HLS との違いに注意すること。HLS では、鮮明な (rainbow) 色は *lightness*=0.5 で定義されている。

**rgb2hls** *red green blue &optional (range 255)*

[関数]

RGB の色表現を、HLS 表現に変換する。

## 15.6 アニメーション

EusLisp のアニメーションは、グラフィックアクセラレータを持たない普通のワークステーション上での疑似リアルタイムグラフィックス機能を備えている。その基本的な考え方は、長い時間かかって生成された 1 連の画像を高速に再表示することである。画像は 2 つの方法で保存される。1 つは、完全なピクセル画像を持つたくさんの Xwindow pixmap を保存する。もう 1 つは、陰線処理で得られる線分データを保存する。前者は、高速で陰面処理された画像を表示するための方法であるが、長いアニメーションではたくさんのメモリーを X server に要求するため適さない。後者は、メモリーが少なく済み、データをディスクに蓄積するのに適する。しかし、線分の数が増加したならば、性能を悪化させる。

他の方法として、描かれるオブジェクトの構成を得て、*\*viewer\** に描画を生成する関数をユーザーが作ることもできる。**pixmap-animation** は、*count* 引数で指定された数と同じ回数この関数を呼び出す。それぞれの呼び出し後、Xwindow と仮定される **viewsurface** の内容は新しく作られた Xwindow pixmap にコピーされる。これらの pixmap は、**playback-pixmap** で再表示される。同様に、**hid-lines-animation** は **hid** の結果から見える線分を抜き出し、リストに蓄積する。そのリストは、**playback-hid-lines** によって再表示される。

以下に示す関数は、`"llib/animation.l"` に定義されており、`"llib/animdemo.l"` の中には ETA3 マニピュレータのモデルに関して **hid-lines-animation** を用いたアニメーションのサンプルプログラムを含んでいる。

**pixmap-animation** *count &rest forms*

[マクロ]

*forms* は、*count* 回評価される。それぞれの評価後、*\*viewsurface\** の内容は新しい pixmap にコピーされる。*count* 枚の pixmap のリストが、返される。

**playback-pixmaps** *pixmaps &optional (surf \*viewsurface\*)*

[関数]

*pixmaps* リストのなかの pixmap はそれぞれ、*surf* に連続的にコピーされる。

**hid-lines-animation** *count* *rest forms* [マクロ]

*hid* への呼び出しを含む *forms* が *count* 回評価される。それぞれの評価後、\**hid*\*が持つ *hid* の結果は検索され、見える線分は 2 点一組のリストの形で集められる。*count* 長さのリストが返される。

**playback-hid-lines** *lines* *Optional (view \*viewer\*)* [関数]

*lines* は、2 点一組のリストである。*view* の上に線分を連続的に描く。他の pixmap を割り当てるときにフリッカーフリーアニメーションを生成するために 2 重バッファ技法が使用される。

**list-visible-segments** *hid-result* [関数]

*hid-result* の edge 画像のリストから見える線分を集める。

## 16 Xwindow インターフェース

Euslisp 上の Xwindow インターフェースは、'eusx' という名前で Euslisp が呼び出されたとき、実行可能となる。<sup>3</sup>eusx は、起動時に環境変数"DISPLAY"を参照して Xserver に接続を試みるため、自分の Xserver に環境変数"DISPLAY"が正しく設定されていなければならない。

Euslisp には、次の 3 つのレベルの Xwindow インターフェースが定義されている。(1) Xlib 関数, (2) Xlib クラスと (3) XToolKit クラスである。この節と次の XToolKit の節に記述されている全ての Xwindow 関数は、"X" パッケージの中に含まれている。それらの関数名は、元の Xlib 関数名から最初の"X"を省いき、全ての文字を大文字に変更したものとなっている。例えば XdefaultGC は X:DEFAULTGC と名付けられていて、X:XDEFAULTGC ではない。

Xlib 関数は、Xwindow システムへの低レベルインターフェースで、foreign 関数として定義されている。これらの Xlib 関数は、パラメータの型チェックあるいはパラメータの数のチェックを実行していないため、十分注意して使用しなければならない。例えば、すべての Xlib の呼び出しにおいて Xserver との接続を確認するために x:\*display\* を引き数として要求する。もし、指定し忘れたならば、Xlib はエラーを通知し、そのプロセスは死ぬ。このような不便を避け、オブジェクト指向のインターフェースを作るために、2 番目のレベルのインターフェースである Xlib クラスが備わっている。この節では、この 2 番目のレベルのインターフェースに焦点を当てる。XToolKit と呼ばれるもっと高レベルの Xwindow ライブラリは、次節で説明されている。

この節に記述されているクラスは、以下の継承の階層を持っている。

```

propertyed-object
  viewsurface
    x:xobject
      x:gcontext
        x:xdrawable
          x:xpixmap
            x:xwindow
  colormap

```

### 16.1 Xlib のグローバル変数とその他関数

**x:\*display\*** [変数]

X の display ID ( 整数 )

**x:\*root\*** [変数]

デフォルトの root window オブジェクト。

**x:\*screen\*** [変数]

デフォルトの screen ID ( 整数 )

**x:\*visual\*** [変数]

デフォルトの visual ID ( 整数 )

**x:\*blackpixel\*** [変数]

黒色の pixel 値 = 1

**x:\*whitepixel\*** [変数]

---

<sup>3</sup>eusx は、eus へのシンボリックリンクである。



白色の pixel 値 = 0

**x:\*fg-pixel\*** [変数]

window 作成時に参照されるデフォルトの文字色の pixel 値、ふつう\*blackpixel\*。

**x:\*bg-pixel\*** [変数]

window 作成時に参照される背景色の pixel 値、ふつう\*whitepixel\*。

**x:\*color-map\*** [変数]

システムのデフォルトカラーマップ。

**x:\*defaultGC\*** [変数]

pixmap 生成時に参照されるデフォルト gcontext。

**x:\*whitegc\*** [変数]

文字色が白色の gcontext。

**x:\*blackgc\*** [変数]

文字色が黒色の gcontext。

**\*gray-pixmap\*** [変数]

(make-gray-pixmap 0.5) の結果。

**\*gray25-pixmap\*** [変数]

1/4 のピクセルが\*f-g-pixel\*であり、3/4 が\*bg-pixel\*である 16x16 の pixmap。

**\*gray50-pixmap\*** [変数]

1/2 のピクセルが\*f-g-pixel\*である 16x16 の pixmap。

**\*gray75-pixmap\*** [変数]

3/4 のピクセルが黒色である 16x16 の pixmap。

**\*gray25-gc\*** [変数]

\*gray25-pixmap\*から作る 25%のグレー GC。

**\*gray50-gc\*** [変数]

\*gray50-pixmap\*から作る 50%のグレー GC。

**\*gray75-gc\*** [変数]

\*gray75-pixmap\*から作る 75%のグレー GC。

**\*gray\*** [変数]

"#b0b0b0"

**\*bisque1\*** [変数]

"#ffe4c4"

**\*bisque2\*** [変数]

"#eed5b7"

**\*bisque3\*** [変数]

"#cdb79e"

**\*lightblue2\*** [変数]

<code>"#b2dfce"</code>	
<code>*lightpink1*</code>	[変数]
<code>"#ffaeb9"</code>	
<code>*maroon*</code>	[変数]
<code>"#b03060"</code>	
<code>*max-intensity*</code>	[変数]
<code>65535</code>	
<code>font-cour8</code>	[変数]
<code>(font-id "-courier-medium-r-*-8-")</code>	
<code>font-cour10</code>	[変数]
<code>(font-id "-courier-medium-r-*-10-")</code>	
<code>font-cour12</code>	[変数]
<code>(font-id "-courier-medium-r-*-12-")</code>	
<code>font-cour14</code>	[変数]
<code>(font-id "-courier-medium-r-*-14-")</code>	
<code>font-cour18</code>	[変数]
<code>(font-id "-courier-medium-r-*-18-")</code>	
<code>font-courb12</code>	[変数]
<code>(font-id "-courier-bold-r-*-12-")</code>	
<code>font-courb14</code>	[変数]
<code>(font-id "-courier-bold-r-*-14-")</code>	
<code>font-courb18</code>	[変数]
<code>(font-id "-courier-bold-r-*-18-")</code>	
<code>font-helvetica-12</code>	[変数]
<code>(font-id "-Helvetica-Medium-R-Normal-*-12-")</code>	
<code>font-lucidasans-bold-12</code>	[変数]
<code>(font-id "lucidasans-bold-12")</code>	
<code>font-lucidasans-bold-14</code>	[変数]
<code>(font-id "lucidasans-bold-14")</code>	
<code>font-helvetica-bold-12</code>	[変数]
<code>(font-id "-Helvetica-Bold-R-Normal-*-12-")</code>	
<code>font-a14</code>	[変数]
<code>(font-id "-fixed-medium-r-normal-*-14-")</code>	
<code>x:*xwindows*</code>	[変数]
Euslisp による子 window を含んだ全ての window のリストを保持する。	
<code>x:*xwindow-hash-tab*</code>	[変数]

drawable ID から xwindow オブジェクトを探すためのハッシュテーブル。x:nextevent で得られるイベント構造は window ID であるため、x:window-main-loop はこのテーブルを使用して一致する xwindow オブジェクトを知るために x:event-window を呼び出す。

**xflush**

[関数]

Xlib のコマンドバッファに保有するコマンドをすべて Xserver に送る。Xlib バッファが Xserver に出力するため、Xserver に発行されたコマンドは、すぐに実行されない。これは、ネットワークの渋滞およびプロセスの切替え頻度を減少させるために必要である。コマンドの効果を見るためにコマンドバッファを掃き出す方法として、xflush を使用するかあるいは:flush メッセージを xwindow オブジェクトに送る。

**find-xwindow *subname***

[関数]

\*xwindows\*の中から、名前に *subname* を含むもののリストを返す。

**16.2 Xwindow****Xobject**

[クラス]

```
:super    geometry:viewsurface
:slots
```

すべての Xwindow に関連するクラスの共通のスーパークラスである。現在、スロットもメソッドも定義されていない。

**Xdrawable**

[クラス]

```
:super    Xobject
:slots    (drawable      ; drawable ID
          gcon           ; this drawable's default graphic context object
          bg-color       ; background color
          width height   ; horizontal and vertical dimensions in dots)
```

Xdrawable は、線分や文字列のようなグラフィックオブジェクトを描くための四角領域を定義する。Xdrawable は、xwindow や xpixmap のための共通メソッドを定義するための抽象クラスであり、このクラスのインスタンスは何の効果も持っていない。

**:init *id***

[メソッド]

*id* は、この drawable の ID として drawable スロットに設定される。新しい GC(graphic context) が生成され、この drawable オブジェクトのデフォルト GC として gcon に設定される。

**:drawable**

[メソッド]

drawable ID を返す。

**:flush**

[メソッド]

Xlib のバッファに保有されるコマンドを掃き出す。

**:geometry**

[メソッド]

7 つの幾何学属性のリストを返す。そのリストは、root-window-id, x 座標, y 座標, 幅, 高さ, 枠線の幅, visual の深さである。

**:height**

[メソッド]

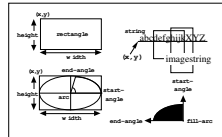


図 14: 描画の基本

この Xdrawable の高さ (y 軸方向のドット数) を返す。

**:width** [メソッド]

この Xdrawable の幅 (x 軸方向のドット数) を返す。

**:gc** *gc* *rest newgc* [メソッド]

もし、*newgc* が与えられない場合、現在の GC オブジェクトを返す。もし、*newgc* が *gcontext* のインスタンスなら、この Xdrawable の gc に設定する。そうでなければ、*newgc* はメッセージとみなされ、現在の gc に送られる。

**:pos** [メソッド]

この Xdrawable の位置を示す整数ベクトルを返す。位置は親 window の相対位置としていつも定義され、window マネージャの仲介のもとにルート window の直接の子 window として生成された window は、ルート window の本当の位置に関わらず、環境のタイトル window の固定座標を返す。

**:x** [メソッド]

この Xdrawable の親 window との相対的な現在の x 座標を返す。

**:y** [メソッド]

この Xdrawable の親 window との相対的な現在の y 座標を返す。

**:copy-from** *drw* [メソッド]

*drw* は、他の drawable オブジェクト (Xwindow または pixmap) である。*drw* の内容がこの Xdrawable にコピーされる。

**:point** *x y* *Optional (gc gcon)* [メソッド]

(*x, y*) の位置にオプションの *gc* で点を描く。

**:line** *x1 y1 x2 y2* *Optional (gc gcon)* [メソッド]

(*x1, y1*) から (*x2, y2*) へオプションの *gc* を用いて線分を描く。*x1, y1, x2, y2* は整数でなければならない。

**:rectangle** *x y width height* *Optional (gc gcon)* [メソッド]

(*x, y*) を中心として *width* の幅と *height* の高さを持つ四角形を描く。

**:arc** *x y width height angle1 angle2* *Optional (gc gcon)* [メソッド]

(*x, y*) を中心として *width* の幅と *height* の高さを持つ四角形に内接する楕円の円弧を描く。*angle1* が始

まりの角度を示し、*angle2* が終わりの角度を示す。これらの角度の単位はラジアンである。

**:fill-rectangle** *x y width height* *Optional (gc gcon)* [メソッド]

四角領域を埋める。

**:fill-arc** *x y width height angle1 angle2* *Optional (gc gcon)* [メソッド]

円弧の中を埋める。

**:string** *x y str* *Optional (gc gcon)* [メソッド]

(*x,y*) の位置から文字列 *str* を表示する。背景は、書かない。

**:image-string** *x y str* *Optional (gc gcon)* [メソッド]

文字列 *str* を表示する。文字列は、背景色で満たされる。

**:getimage** *key x y width height (mask #ffffff) (format 2)* [メソッド]

server から ximage を取り、ピクセルデータを文字列として返す。server から送られるピクセルデータは、一端 Xlib の ximage 構造に蓄積される。その後、行毎に文字列にコピーされる。ximage 構造は、自動的に破壊される。:getimage により得られた画像文字列は、pixel-image を作るために使用できる。また、??節に書かれているように pbm フォーマットのファイルに書き込むことができる。

**:putimage** *image key src-x src-y dst-x dst-y width height (gc gcon)* [メソッド]

この Xdrawable の指定された位置に *image* を表示する。*image* は、文字列あるいは ximage 構造へのアドレスポインターである。

**:draw-line** *from to* [メソッド]

:line メソッドと同じである。他の viewsurface クラスとの互換性を提供できる。

**:line-width** *Optional dots* [メソッド]

この Xdrawable のデフォルト GC の線の幅を設定する。:gc :line-width メッセージの使用を推薦する。

**:line-style** *Optional dash* [メソッド]

この Xdrawable のデフォルト GC の線スタイルを設定する。:gc :line-style の使用が好まれる。

**:color** *Optional c* [メソッド]

この Xdrawable の色を設定する。

**:clear** [メソッド]

全画面を消去する。この関数は、:clear-area を呼び出す。

**:clear-area** *key x y width height gc* [メソッド]

:fill-rectangle メソッドを用いて四角領域を消去する。

**Xpixmap** [クラス]

:super     Xdrawable  
:slots

pixmap は、画像バッファあるいは背景のパターンとしてしばしば用いられる drawable である。xwindow と異なり、xwindow にコピーされるまで pixmap 自身を見ることはできないし、pixmap はどんなイベントも発生しない。

**:init** *id* [メソッド]

この pixmap を初期化する。

**:create** *ℰkey (width 500) (height 500) (depth 1) (gc \*defaultgc\*)* [メソッド]  
 デフォルト GC として *:gc* を持つ、*width*×*height* の pixmap を作成する。

**:create-from-bitmap-file** *fname* [メソッド]  
*file* で指定される bitmap ファイルから pixmap を作る。

**:write-to-bitmap-file** *fname* [メソッド]  
 この pixmap の内容を *fname* で指定される bitmap ファイルに書き込む。このファイルは、**:create-from-bitmap-file** メソッドで pixmap を作り、読み戻すことができる。

**:destroy** [メソッド]  
 この pixmap を破壊し、X resource を開放する。

## Xwindow [クラス]

**:super**     **Xdrawable**  
**:slots**     (parent subwindows backing-pixmap event-forward)

Xwindow は、画面の見える四角領域を定義する。これは、text-window やグラフィックオブジェクトを描くための canvas だけでなく、window というよりはむしろグラフィックオブジェクトのようなたくさんの panel-item や scroll-bars から継承される。

**:create** [メソッド]

*ℰkey (parent \*root\*)*  
 (x 0) (y 0) (size 256) (width size) (height size) (border-width 2)  
 (save-under nil) (backing-store :always) (backing-pixmap nil)  
 (border \*fg-pixel\*) (background \*bg-pixel\*)  
 (map T) (gravity :northwest)  
 (title "WINDOW") (name title)  
 (font)  
 event-mask (:key :button :enterLeave :configure :motion)

xwindow 生成し、初期化する。*:parent* が与えられたとき、この window は *:parent* の子 window として生成され、*:parent* の subwindows リストに蓄積される。*:x*, *:y*, *:size*, *:width*, *:height* と *:border-width* は、この window の位置と寸法を決定する。*:save-under* と *:backing-store* は、window が再マップされたときに生じる Xserver の行動を制御する。*:backing-store* は *:notUseful*, *:WhenMapped*, *:Always* のどれかであるが、*:save-under* は T あるいは NIL である。*:backing-pixmap* が T のとき、この window と同じサイズの pixmap が Euslisp により生成され、もし Xserver が backing-store の容量を持っていない場合は、backing-store として蓄積される。*:border* と *:background* は、border\_pixel と background\_pixel 属性をそれぞれ指定する。もし、panel の中の panel-button としてたくさんの小さな window を作成するような場合で、この window が生成後にすぐ表示されるべきでないならば、*:map* は NIL にセットされなければならない。*:title* は、window のタイトルバーに現れる window のタイトルである。*:name* は、この window の plist に蓄積される window の名前であり、プリンタにより表示される名前である。この window への X のイベントは、*:event-mask* によって決定される。それはビットで構成される event-mask の整数表現あるいは次の symbol のリストである。*:key*, *:button*, *:enterLeave*, *:motion* と *:configure*。もし、もっと正確な制御が必要ならば、次の symbol をそれぞれのイベントに指定することができる。*:keyPress*, *:keyRelease*, *:ButtonPress*, *:ButtonRelease*, *:EnterWindow*, *:LeaveWindow*, *:PointerMotion*, *:PointerMotionHint*, *:ButtonMotion*, *:KeyMapState*, *:Exposure*, *:VisibilityChange*, *:StructureNotify*, *:ResezeRedirect*, *:SubstructureNotify*, *:SubstructureRedirect*, *:FocusChange*, *:PropertyChange*, *:ColormapChange* と *:OwnerGrabButton*。*:key* は、*:keyPress* と *:keyRelease* の両方が指定でき、*:button* は、*:ButtonPress*

と:ButtonRelease の両方が指定できる。サーバからイベントが送られてきたとき、window-main-loop は、そのイベント構造を解析し、:KeyPress, :KeyRelease, :buttonPress, :ButtonRelease, :EnterNotify, :LeaveNotify, :MotionNotify, :ConfigureNotify メッセージをそのイベントが発生した window に送る。

**:map** [メソッド]

この Xwindow とその子 window を全て表示する。

**:unmap** [メソッド]

この Xwindow をとその子 window を全て非表示にする。

**:selectinput *event-mask*** [メソッド]

*event-mask* は、整数かあるいはイベントマスク symbol のリストである。ビットが 1 となっているかあるいは *event-mask* リストに列挙されているイベントは、それぞれこの window に通知される。

**:destroy** [メソッド]

この Xwindow を破壊し、X resource を開放する。window オブジェクトは、ガーベジコレクトされないため、\*xwindow\*や\*xwindow-hash-tab\*の中の一一致するエントリも削除される。全ての子 window も:destroy を送ることにより削除する。この window は、親 window の子 window のリストから削除される。drawableID は、NIL に設定される。

**:parent** [メソッド]

親 window オブジェクトを返す。

**:subwindows** [メソッド]

全ての子 window のリストを返す。子 window は、もっとも最近作られたものがリストの最初である。この window の直接の子 window だけがリストされ、子 window の子 window はリストされない。

**:associate *child*** [メソッド]

この window の子 window として *child* window を登録する。

**:dissociate *child*** [メソッド]

子 window のリストから *child* window を削除する。

**:title *title*** [メソッド]

この window のタイトル名を変更する。そのタイトル名は Xserver に送られるため、一旦蓄積され、window manager によって表示される。

**:attributes** [メソッド]

この window の属性を表現する整数ベクトルを返す。

**:visual** [メソッド]

この Xwindow の visual resource ID を返す。

**:screen** [メソッド]

この Xwindow の screen resource ID を返す。

**:root** [メソッド]

root window ID を返す。

**:location** [メソッド]

この window の x と y 座標を記述する 2 次元の整数ベクトルを返す。

- :depth** [メソッド]  
この window の深さ (カラープレーンの数) を返す。
- :size** [メソッド]  
この window のサイズ (高さ と 幅) を返す。
- :colormap** [メソッド]  
この window の colormap resource ID を返す。
- :move *newx newy*** [メソッド]  
この window の位置を (*newx,newy*) に変更する。位置は、親 window の相対位置で与えられる。
- :resize *width height*** [メソッド]  
この window のサイズを変更する。たぶん、大きさのパラメータがクライアント側の Xlib に中にキャッシュされるため、:resize の直後に:geometry メッセージを送ると誤った (古い) 結果を返す。
- :raise** [メソッド]  
この window を前面に持ってくる。
- :lower** [メソッド]  
この window を後ろに置く。
- :background *pixel*** [メソッド]  
背景のピクセル値 (カラーマップのインデックス) を *pixel* に変更する。*pixel* 値は、bg-color スロットにも保存される。:clear 処理は、現在の背景を指定された *pixel* で埋める。
- :background-pixmap *pixmap*** [メソッド]  
背景の pixmap 値を *pixmap* に変更する。
- :border *pixel*** [メソッド]  
この window の枠線の色を *pixel* に設定する。
- :set-colormap *cmap*** [メソッド]  
colormap を設定する。
- :clear** [メソッド]  
この Xwindow 内を全て消去する。
- :clear-area *%key x y width height*** [メソッド]  
この Xwindow の指定された四角領域を消去する。
- make-xwindow *%rest args*** [関数]  
引き数 *args* で示される Xwindow を作る。
- init-xwindow *%optional (display (getenv "DISPLAY"))*** [関数]  
eusx が起動するときに最初に呼び出される関数である。init-xwindow は、*display* で指定される Xserver に接続し、??節に記述されているデフォルト変数を初期化する。init-xwindow は、デフォルトフォントをロードし、グローバル変数に設定する。例えば、font-courb12, lucidasans-bold-12 など。このフォントロードは、起動時に時間遅れを引き起こす。フォントロードの数を減らしたり、ワイルドカード文字 "\*" を使用せずに正確なフォント名を指定することにより、その遅れを短くできる。



### 16.3 Graphic Context

#### gcontext

[クラス]

```
:super    Xobject
:slots    (gcid GCValues)
```

graphic context(GC) を定義する。Euslisp の中で、全ての window はデフォルト GC を持っている。

#### :create

[メソッド]

```
key (drawable defaultRootWindow)
  (foreground *fg-pixel*) (background *bg-pixel*)
  function plane-mask
  line-width line-style cap-style join-style
  font dash
```

与えられた属性で GC を作成する。*drawable* は、画面と画面の深さを知るために Xserver により使用される。結果の GC は、同じ画面上で作成される限り、どの *drawable* でも使用できる。

#### :gc

[メソッド]

X の GC ID を返す。

#### :free

[メソッド]

この GC を開放する。

#### :copy

[メソッド]

この GC のコピーを作る。

#### :foreground *Optional color*

[メソッド]

もし、*color* が与えられたならば、文字色に *color* を設定する。*color* はピクセル値である。

#### :background *Optional color*

[メソッド]

もし、*color* が与えられたならば、背景色に *color* を設定する。*color* はピクセル値である。

#### :foreback *fore back*

[メソッド]

一度に文字色と背景色を設定する。

#### :planemask *Optional plane-mask*

[メソッド]

plane-mask を設定する。

#### :function *x*

[メソッド]

描画機能を設定する。*x* は、以下に示す数字かキーワードの内の 1 つである。0=Clear, 1=And, 2=AndReverse, 3=Copy, 4=AndInverted, 5=NoOp, 6=Xor, 7=Or, 8=Nor, 9=Equiv, 10=Invert, 11=XorReverse, 12=CopyInverted, 13=OrInverted, 14=Nand, 15=Set, :clear, :and, :andReverse, :copy, :andInverted, :NoOp, :Xor, :Or, :Nor, :Equiv, :Invert, :XorReverse, :CopyInverted, :OrInverted, :Nand, :Set

#### :font *x*

[メソッド]

この GC のフォント属性を設定する。*x* は、フォント名あるいはフォント ID である。もし、*x* がフォント名 (文字列) であったならば、:font はフォント ID を決めるために x:LoadQueryFont を呼び出す。もし、見つからなかった場合、"no such font ..." が警告される。もし、*x* が NIL (与えられなかった) ならば、この GC の現在のフォント ID が返される。

#### :line-width *x*

[メソッド]

線幅をピクセル数  $x$  で設定する。

**:line-style  $x$**  [メソッド]

線スタイル (実線、点線など) を設定する。

**:dash  $\mathcal{E}rest\ x$**  [メソッド]

$x$  のそれぞれの要素は、整数である。:dash は、線スタイルの点線パターンを設定する。

**:tile  $pixmap$**  [メソッド]

$pixmap$  をこの GC のタイルパターンに設定する。

**:stipple  $pixmap$**  [メソッド]

$pixmap$  をこの GC の点画に設定する。

**:get-attribute  $attr$**  [メソッド]

属性値を得る。 $attr$  は、:function, :plane-mask, :foreground, :background, :line-width, :line-style, :cap-style, :join-style, :fill-style, :fill-rule, :font の内の 1 つである。属性値を表す整数が返される。

**:change-attributes** [メソッド]

$\mathcal{E}key$  function plane-mask foreground background  
line-width line-style cap-style join-style font dash

属性値を変更する。同時に複数の属性値を変更できる。

**font-id  $fontname$**  [関数]

もし、 $fontname$  が整数であるなら、フォント ID とみなしてその値を返す。もし、 $fontname$  が文字列であるなら、x:LoadQueryFont を使用してフォント構造を得て、そのフォント ID を返す。 $fontname$  は、正確な名前の略語でも良い。例えば、24 ポイントのクーリエフォントとして"\*-courier-24-\*"を指定できる。もし、フォントが見つからなければ、can't load font の警告を出力する。

**textdots  $str\ font-id$**  [関数]

$str$  文字列の ascent descent width をドット単位に示す 3 つの整数のリストを返す。

## 16.4 色とカラーマップ

**colormap** [クラス]

:super      **object**  
:slots      (cmapid planes pixels LUT-list)

Xwindow のカラーマップおよびアプリケーション指向のカラーlookupアップテーブルを定義する。カラーは RGB 値で表現され、その範囲は 0 ~ 65535 である。カラーマップのカラーセルは、8 ビットの擬似カラーディスプレイの上の 0 ~ 255 の範囲の値に設定される。

ここで、8 ビットの擬似カラーディスプレイの機能があり、256 色を選択することができると仮定する。基本的にカラーマップを使用する 2 つの方法がある。1 つは、システムデフォルトのカラーマップを共有する方法で、もう 1 つはプロセスに独自のカラーマップを作成する方法である。もし、システムのデフォルトカラーマップを使用する場合、マップのすべてのカラーセルを使いきらないように注意しなければならない。なぜなら、マップは多くのプロセスから共有されているからである。もし、独自のカラーマップを使用する場合、

他のプロセスを気にすることなく 256 色すべてを使用することができる。しかし、そのマップは明確に独自の window に設定しなければならない。マウスのポインターが window 内のどこかに動かされたとき、カラーマップは window manager により活性化される。

システムデフォルトのカラーマップは `eusx` が実行される最初に `x:colormap` のクラスのインスタンスとして、`x:*color-map*` に設定されている。もし、独自のカラーマップを使用するとき、`x:colormap` のインスタンスを作る。これらのインスタンスは、`x server` で定義された colormap オブジェクトと一致しており、それぞれのインスタンスの `cmapid` に示されている。

システムデフォルトのカラーマップを使用するとき、他のプロセスと共有するカラーを読み込み専用 (*read-only*) に、Euslisp の独自カラーを読み書き可能 (*read-write*) に定義することができる。“読み込み専用”は、カラーセルに割り当てられる任意のカラーに定義することができる。しかし、割り当てた後変更することができない。もう一方で、“読み書き可能”カラーは定義した後でさえ、変更することができる。共有カラーは、他のプロセスが変更を予期していないため“読み込み専用”である。この“読み込み専用”と“読み書き可能”の属性は、それぞれのカラーに付けられる。(しばしば、カラーセルとして参照される)

`colormap` オブジェクトは、color ID から RGB の物理的な表現への変換を定義する。しかしながら、これらの論理的な color ID は、任意に選択することができない。特に、システムのデフォルトのカラーマップを使用しているとき、使用できない。color ID (しばしば `'pixel'` として参照される) は、カラーマップの特別な色のインデックスである。Xlib は、割り当ての要求があると、共有カラーのために空いたインデックスの 1 つを選択する。したがって、たくさんのグレー階調のカラーを連続的に割り当ててことを保証することあるいは最初 (0 番目) のインデックスから始めることはできない。

アプリケーションの観点から、もっと論理的なカラー名が必要とされる。例えば、グレー階調の数は明るさをインデックスとして参照すべきである。レイトレーシングプログラムは、HLS で定義される違った明るさのカラーのグループのために連続的なインデックスの割り当てを要求する。

この問題に対処するために、Euslisp のカラーマップはルックアップテーブル (LUT) と呼ばれる別の変換テーブルを提供している。論理的なカラーグループのために、LUT を定義でき、symbol 名を付けることができる。1 つ以上の LUT をカラーマップとして定義できる。LUT は、Xserver が認識できるように、アプリケーションが指定した論理カラーのインデックスを物理ピクセル値に変換するために整数ベクトルである。

`:id` [メソッド]  
     `cmapid` を返す。

`:query pix` [メソッド]  
     指定されたピクセル数の RGB 値を返す。

`:alloc r g b` [メソッド]  
     このメソッドは、`:store nil r g b` と同一である。新しいカラーセルがこのカラーマップに配置され、指定された RGB 値に割り当てられる。

`:store pix r g b` [メソッド]  
     `pix` 番目のカラーセルの RGB 値を設定する。

`:store pix color-name` [メソッド]  
     `:store` は、カラーマップに色を設定する低レベルメソッドである。1 つの書式として、RGB 値を 0 ~ 65535 で指定する方法である。他の書式として、“red” や “navy-blue” のようなカラー名で指定する。もし、`color-name` がなければ、NIL を返す。ピクセルはカラーマップのインデックスあるいは NIL である。もし整数なら、カラーセルは読み書き可能でなければならない。もし NIL なら、共有の読み込み専用カラーセルが割り当てられている。`:store` は、カラーマップ内のカラーセルのインデックスを返す。

`:store-hls pix hue lightness saturation` [メソッド]

HLS(Hue, Lightness and Saturation) で指定される色をカラーマップの *pix* 番目に蓄積する。もし、*pix* が NIL なら、共有の読み込み専用のカラーセルが割り当てられる。`:store-hls` は、カラーセルに割り当てられるインデックスを返す。

**:destroy** [メソッド]

この colormap を破壊し、リソースを空にする。

**:pixel** *LUT-name id* [メソッド]

*LUT* から *id* 番目を調べて、ピクセル値を返す。*LUT-name* は、`:define-LUT` で定義されたルックアップテーブルの名前である。

**:allocate-private-colors** *num* [メソッド]

独自のカラーマップに *num* 個のカラーセルを割り当てる。

**:allocate-colors** *rgb-list* *Optional private* [メソッド]

*rgb-list* のそれぞれの要素は、red,green,blue のリストである。カラーセルは、それぞれの RGB 値が割り当てられ、ピクセル値を要素とする整数ベクトルを返す。

**:define-LUT** *LUT-name rgb-list* *Optional private* [メソッド]

*rgb-list* に記述されたカラーが割り当てられ、LUT が *LUT-name* のシンボリック名で登録される。独自のカラーセルを定義するためには、*private* を T に設定すること。

**:define-gray-scale-LUT** *LUT-name levels* *Optional private* [メソッド]

線形のグレースケールカラーで表現される *levels* 階調のカラーセルを割り当て、LUT を返す。例えば、`(send x:*color-map* :define-gray-scale-LUT 'gray8 8)` は、システムのデフォルトカラーマップの中に 8 つのグレーカラーを配置し、`#i(29 30 31 48 49 50 51 0)` のような整数ベクトルを返す。物理ピクセル値は、`:pixel` メッセージを送ることにより得られる。例えば、`(send x:*color-map* :pixel 'gray8 2)` は、31 を返す。

**:define-rgb-LUT** *LUT-name red green blue* *Optional private* [メソッド]

RGB 表現を縮小した LUT を定義する。例えば、もし、*red=green=blue=2* なら、カラーセルには  $2^{2+2+2} = 2^6 = 64$  が割り当てられる。

**:define-hls-LUT** *LUT-name count hue low-brightness high-brightness saturation* *Optional private* [メソッド]

HLS で使用する *count* 数のカラーを配置する。*hue* (0..360), *saturation* (0..1), *low-brightness* と *high-brightness* の明るさの差をカラーマップに蓄積される。*LUT-name* で名付けられる LUT も作られる。

**:define-rainbow-LUT** *LUT-name* *Optional (count 32) (hue-start 0) (hue-end 360) (brightness 0.5) (saturation 1.0) private* [メソッド]

HLS モデルを用いて *count* の色を配置する。*brightness* (0..1) と *saturation* (0..1) と、*hue-start* と *hue-end* 間の異なった hue を持つ色をカラーマップに蓄積する。*LUT-name* を名付けられた LUT も生成される。

**:LUT-list** [メソッド]

このカラーマップに定義されている全ての LUT のリストを返す。リストのそれぞれのエントリは、LUT 名と整数ベクトルの組である。

**:LUT-names** [メソッド]

このカラーマップの全ての LUT の名前のリストを返す。

**:LUT** *name* [メソッド]

*name* で指定される整数ベクトル (LUT) を返す。

**:size** *LUT* [メソッド]

*LUT* の長さを返す。

**:planes** [メソッド]

このカラーマップのプレーンを返す。

**:set-window** *xwin* [メソッド]

このカラーマップを *xwin* の window と関連付ける。このカラーマップは、*xwin* にカーソルが入ったとき活性化される。

**:free** *pixel-or-LUT* [メソッド]

*pixel* の場所にあるカラーセルを開放するかあるいは *LUT* のすべてを開放する。

**:init** *&optional cmapid* [メソッド]

このカラーマップを *cmapid* で初期化する。登録された LUT はすべて捨てられる。

**:create** *&key (planes 0) (colors 1) (visual \*visual\*) contiguous* [メソッド]

新しいカラーマップを作成する。

**XColor** [クラス]

```

:super    cstruct
:slots    ((pixel :integer)
           (red :short)
           (green :short)
           (blue :short)
           (flags :byte)
           (pad :byte))

```

RGB モデルのカラーを定義する。それぞれのスロットに値を割り当てるには、*setf* を用いる。RGB 値は、符合拡張され、最大値は  $-1$  と表現される。

**:red** [メソッド]

この XColor の赤色の値を返す。

**:blue** [メソッド]

この XColor の青色の値を返す。

**:green** [メソッド]

この XColor の緑色の値を返す。

**:rgb** [メソッド]

この XColor の RGB 値のリストを返す。

**:init** *pix R G B &optional (f 7)* [メソッド]

XColor を初期化する。

**find-visual** *type depth &optional (screen 0)* [関数]

*type* と *depth* で指定される visual-ID を見つける。*type* は、*:StaticGray*, *:GrayScale*, *:StaticColor*, *:pseudoColor*, *:TrueColor* あるいは *:DirectColor* のどれかである。ふつう、*depth* は 1, 8 または 24 である。

## 17 XToolkit

XToolkit は、ボタン、プルダウンメニュー、テキスト window などの GUI 要素を使用して GUI (Graphical User Interface) を作成するのを容易にするための高レベル Xwindow インターフェースである。Xlib クラスとの大きな違いは、XToolkit が Xserver から送られる Xevent と一致するユーザーが定義した対話ルーチンを呼び出し、それらの対話指向 window パーツと一致した外観を提供することである。XToolkit に含まれるクラスは、以下の継承構造を持っている。

```
xwindow
  panel
    menubar-panel
    menu-panel
    filepanel
    textviewpanel
    confirmpanel
  panel-item
    button-item
      menu-button-item
      bitmap-button-item
      menu-item
    text-item
    slider-item
    choice-item
    joystick-item
  canvas
  textwindow
    buffertextwindow
      scrolltextwindow
    textedit
  scroll-bar
    horizontal-scroll-bar
```

以下に示す xwindow クラスは XToolkit の5つの基本クラスである。panel, panel-item, canvas, textWindow と scroll-bar。menubar-panel と menu-panel は、panel の下に定義される。新しいアプリケーション window を作り、イベントの上でそれを実行させるための基本的な方策は、以下の通りである。

1. アプリケーションクラスの定義 アプリケーションクラス window は、XToolkit の要素を置く能力を持つ panel のサブクラスとして定義されなければならない。
2. イベントハンドラの定義 アプリケーションクラスにおいて、ボタンが押されたり、メニューアイテムが選択されたりしたときに呼び出されるイベントハンドラを定義する。イベントハンドラは、panel-item の指定された引数を持つメソッドとして定義すべきである。
3. サブパネルの定義 もし、menubar-panel を使用するなら、アプリケーション window の一番上におかれる。したがって、:create-menubar によって最初に作成されなければならない。同様に、menu-panel は、その menu-panel と関連する menu-button-item より前に定義する必要がある。
4. パネルアイテムの作成 button-item, text-item, slider-item などのようなパネルアイテムは、(send-super :create-item class label object method) によって作成することができる。上記で定義されたイベ

ントハンドラは、それぞれのパネルアイテムと接続される。これらの初期化手続きは、アプリケーション window クラスの `:create` メソッドの中で定義すべきである。必要なときはいつでもイベント送信を停止するための `quit` ボタンを定義することを忘れないこと。どんな `textWindow` と `canvas` も、`:locate-item` メソッドを経由してアプリケーション window の中に置くことができる。

5. **window** 全体の作成 `:create` メッセージをアプリケーションクラスに送ることで、window に XToolkit の要素を正しく置いたアプリケーション window を作成する。
6. イベント送信の実行 Xserver からイベントを受け、一致する window に配るためには、`window-main-loop` を実行すること。Solaris2 上では、イベントを配るための異なったスレッドである `window-main-thread` で実行する。`window-main-thread` では、最上位レベルの対話が活きている。`window-main-thread` を 2 回以上実行してはならない。

## 17.1 X イベント

現在の実行において、イベント構造は固定イベントバッファ (25 要素の整数ベクトル) から受け、同じバッファが全てのイベントに関して再使用される。イベント構造は、同時に 2 つ以上のイベントを参照する必要があるとき、コピーされなければならない。

`window-main-loop` は、Xserver から送られる全てのイベントを捕獲し、イベントが発生した window に配るための関数である。

**event** [変数]

もっとも最近のイベント構造を持つ 25 要素の整数ベクトル

**next-event** [関数]

`event` の中にイベント構造を蓄積し、もし 1 つでも未決定のイベントがあればそれを返し、なければ `NIL` を返す。

**event-type event** [関数]

`event` のイベント型を表現するキーワード symbol 返す。イベント型キーワードは、`:KeyPress` (2), `:KeyRelease` (3), `:ButtonPress` (4), `:ButtonRelease` (5), `:MotionNotify` (6), `:EnterNotify` (7), `:LeaveNotify` (8), `:FocusIn` (9), `:FocusOut` (0), `:KeymapNotify` (1), `:Expose` (12), `:GraphicsExpose` (13), `:NoExpose` (14), `:VisibilityNotify` (15), `:CreateNotify` (16), `:DestroyNotify` (17), `:UnmapNotify` (18), `:MapNotify` (19), `:MapRequest` (20), `:ConfigureNotify` (22), `:ConfigureRequest` (23), `:GravityNotify` (24), `:ResizeRequest` (25), `:CirculateNotify` (26), `:CirculateRequest` (27), `:PropertyNotify` (28), `:SelectionClear` (29), `:SelectionRequest` (30), `:SelectionNotify` (31), `:ColormapNotify` (32), `:ClientMessage` (33), `:MappingNotify` (34), `:LASTEvent` (35) である。

**event-window event** [関数]

`event` が発生した window オブジェクトを返す。

**event-x event** [関数]

`event` からそのイベントが発生した x 座標を抜き出す。(すなわち、window 内におけるマウスポインタの横方向の相対的な位置)

**event-y event** [関数]

`event` からそのイベントが発生した y 座標を抜き出す。(すなわち、window 内におけるマウスポインタの縦方向の相対的な位置)

**event-width event** [関数]

`:configureNotify` イベントに幅パラメータを表現する *event* の 8 つの要素を返す。

**event-height** *event*

[関数]

`:configureNotify` イベントに高さパラメータを表現する *event* の 8 つの要素を返す。

**event-state** *event*

[関数]

キーの状態で変更されたマウスボタンを表現するキーワードのリストを返す。キーワードは、`:shift`, `:control`, `:meta`, `:left`, `:middle` と `:right` である。例えば、もしシフトキーが押されている状態で左のボタンが押されたならば、`(:shift :left)` が返される。

**display-events**

[関数]

`x:nexthevent` によって捕獲された全ての *xwindow* イベントを表示する。Control-C は、この関数を停止させる唯一の方法である。

**window-main-loop** *Exprs forms*

[マクロ]

*Xevent* を受け、イベントが発生した *window* オブジェクトにそれを配る。イベントの型に沿って、`:KeyPress`, `:KeyRelease`, `:ButtonPress`, `:ButtonRelease`, `:MotionNotify`, `:EnterNotify`, `:LeaveNotify` や `:ConfigureNotify` と名付けられた *window* クラスのメソッドが *event* を引数として呼び出される。もし、*forms* が与えられたならば、到着したイベントがチェックされるとき毎にそれらを評価する。

**window-main-thread**

[関数]

スレッドであることを除いて **window-main-loop** と同じことをする。**window-main-thread** は、Solaris2 でのみ実現されている。**window-main-thread** は、`read-eval-print` が入力されないエラーハンドラをインストールしている。エラー情報を表示した後、そのイベントは処理を続ける。

## 17.2 パネル

**panel**

[クラス]

```
:super    xwindow
:slots    (pos items fontid
           rows columns ;total number of rows and columns
           next-x next-y
           item-width item-height)
```

**panel** は、パネルアイテムや他の **panel** を含んだどんな *xwindow* も置くことができる *xwindow* である。**panel** オブジェクトは、**panel** の中で生成されたパネルアイテムへのデフォルトフォントを供給する。アプリケーション *window* は、**panel** のサブクラスとして定義去れなければならない。

**:create**

[メソッド]

```
Exprs args &key (item-height 30) (item-width 50)
                (font font-lucidasans-bold-12) ((:background color) *bisque1*)
&allow-other-keys
```

**panel** を生成し、初期化する。スーパークラスの **:create** が呼び出されるため、*xwindow* に対する全ての生成用パラメータ (`:width`, `:height`, `:border-width` など) が許される。`:item-height` と `:item-width` は、最小の高さと幅をそれぞれのパネルアイテムに与える。

**:items**

[メソッド]

関連するアイテムを全てリストで返す。



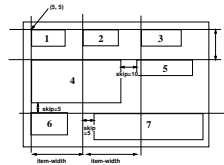


図 15: panel のアイテムレイアウト

**:locate-item** *item* *Optional x y* [メソッド]

*item* は、xwindow オブジェクト (ふつうはパネルアイテム) である。もし *x* と *y* が与えられたならば、アイテムはそこに置かれる。そうでなければ、*item* は、もっとも最近に置かれたアイテムに隣接するように置かれる。アイテムは、図 ?? のように上から下に向かって、また左から右に向かって置かれていく。**:locate-item** は、また *items* や *subwindows* リストに *item* を追加し、**:map** を送ることにより見えるようにする。

**:create-item** [メソッド]

```
klass label receiver method &rest args
&key (font fontid)
&allow-other-keys
```

*klass* で指定されるパネルアイテムのクラス (すなわち、*button-item*, *menu-button-item*, *slider-item*, *joystick-item* など), のインスタンスを作り、**:locate-item** を用いて panel にアイテムを置く。*args* は、*klass* の **:create** メソッドに送られる。*label* は、パネルアイテムの中に書かれる識別文字列である。*receiver* と *method* は、一致するイベントを呼び出すイベントハンドラを指定する。

**:delete-items** [メソッド]

パネルアイテムを全て削除する。

**:create-menubar** [メソッド]

```
&rest args
&key (font fontid)
&allow-other-keys
```

*menubar-panel* を作成し、panel の最上部に置く。

以下に示すメソッドは、イベントがイベントハンドラのない panel に送られたとき、”subclass’s responsibility” 警告メッセージを避けるために提供されている。ユーザーのアプリケーションでは、これらのメソッドを上書きしなければならない。

**:quit** *Optional a* [メソッド]

**window-main-loop** に **:quit** メッセージを送り、イベント処理を停止する。

<b>:KeyPress</b> <i>event</i>	[メソッド]
NIL を返す。	
<b>:KeyRelease</b> <i>event</i>	[メソッド]
NIL を返す。	
<b>:ButtonPress</b> <i>event</i>	[メソッド]
NIL を返す。	
<b>:ButtonRelease</b> <i>event</i>	[メソッド]
NIL を返す。	
<b>:MotionNotify</b> <i>event</i>	[メソッド]
NIL を返す。	
<b>:EnterNotify</b> <i>event</i>	[メソッド]
NIL を返す。	
<b>:LeaveNotify</b> <i>event</i>	[メソッド]
NIL を返す。	

### 17.2.1 サブパネル (メニューとメニューバー)

## menu-panel [クラス]

```

:super      panel
:slots      (items item-dots item-height
             charwidth charheight
             height-offset
             highlight-item
             color-pixels
             active-color)

```

**menu-panel** は、**panel-button** と **menu-item** のみを含むことができるパネルの一種である。**panel** と異なり、**menu-panel** はふつう見えないし、**menu-panel** と関連した **button-item** が押された時に表示される。もし、**menu-panel** がいつも見えるように作られたならば、ピンを刺したメニューとなる。マウスイベントに対する **menu-item** の応答は、アイテムの外のどこかで押されたマウスボタンのようにふつうの **menu-button** と全く異なっている。**menu-panel** を使用するためには、最初に作成し、その中に **button-item** を置く。それから、**menu-button-item** が **panel** の中あるいは **menubar** の中に *:menu* の引数として **menu-panel** と一緒に作成される。

**:create** [メソッド]

```

%rest args &keyitems (border-width 0) (font font-courb12)
                (width 100) (height-offset 15) (color *bisque1*) (active *bisque2*)
&allow-other-keys

```

**menu-panel** window を作成する。その window の大きさは、新しい **menu-item** が追加される時に拡張される。

**:add-item** *label name %optional (receiver self) %rest msg* [メソッド]

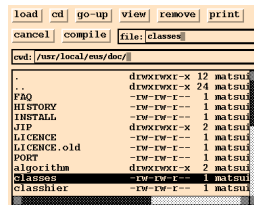


図 16: ファイルパネル window

この menu-panel window の中に menu アイテムを追加し、対応する行動を張り付ける。マウスボタンがアイテムの上で外されたとき、*receiver* オブジェクトは *mesg* を受け取る。

## menubar-panel

[クラス]

```
:super    panel
:slots
```

menubar-panel は、親 panel の最上部にいつも置かれるサブパネルである。メニューバーに置かれるパネルアイテムは、menu-button-item でなければならない。menubar-panel は、panel の `:create-menubar` メソッドにより生成される。

### 17.2.2 ファイルパネル

FilePanel は、ファイルやディレクトリを対話的に処理するアプリケーション window である。cd や go-up ボタンを使用することにより、どんなディレクトリも見に行くことができるし、以下の ScrollTextWindow の中にディレクトリ内に含まれるファイルを表示する。テキストファイルは、異なった window (TextViewPanel) の中に表示することができる。ファイルは、また印刷することができ、削除することができ、ボタンをクリックすることにより簡単にコンパイルすることができる。ファイルを印刷するとき、`a2ps file | lpr` コマンドが fork されたプロセスとして実行される。

### 17.2.3 テキスト表示パネル

TextViewPanel は、テキストファイルを表示するためのアプリケーション window クラスである (図 ??)。プログラムテキストは、もっとも簡単なアプリケーション window の 1 つがどのように記述されているかを見れる。`:create` メソッドにおいて、quit ボタンと find ボタンとファイルの中を捜すための文字列を供給するための text-item を作成する。view-window は、縦と横にスクロールバーを持ちファイルを表示するための ScrollTextWindow である。TextViewPanel は、window マネージャーにより一番外側のタイトル window の大きさを変えたとき view-window の大きさを変えるために `:ConfigureNotify` イベントを捕獲する。

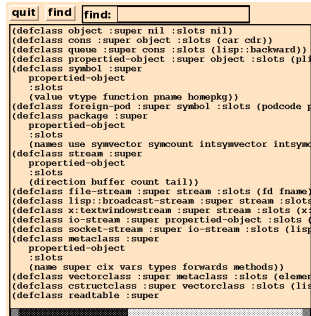


図 17: テキスト表示パネル window

```
(defclass TextViewPanel :super panel
  :slots (quit-button find-button find-text view-window))

(defmethod TextViewPanel
  (:create (file &rest args &key (width 400) &allow-other-keys)
    (send-super* :create :width width args)
    (setq quit-button
      (send self :create-item panel-button "quit" self :quit))
    (setq find-button
      (send self :create-item panel-button "find" self :find))
    (setq find-text
      (send self :create-item text-item "find: " self :find))
    (setq view-window
      (send self :locate-item
        (instance ScrollTextWindow :create
          :width (setq width (- (send self :width) 10))
          :height (- (setq height (send self :height)) 38)
          :scroll-bar t :horizontal-scroll-bar t
          :map nil :parent self))))
    (send view-window :read-file file))
  (:quit (event) (send self :destroy))
  (:find (event)
    (let ((findstr (send find-text :value)) (found)
          (nlines (send view-window :nlines)))
      (do ((i 0 (1+ i)))
        ((or (>= i nlines) found))
        (if (substringp findstr (send view-window :line i)) (setq found i)))
      (when found
        (send view-window :display-selection found)
        (send view-window :locate found))))))
```

```
(:resize (w h)
  (setq width w height h)
  (send view-window :resize (- w 10) (- h 38)))
(:configureNotify (event)
  (let ((newwidth (send self :width))
        (newheight (send self :height)))
    (when (or (/= newwidth width) (/= newheight height))
      (send self :resize newwidth newheight))) ) )
```

### 17.3 パネルアイテム

#### panel-item

[クラス]

```
:super    xwindow
:slots    (pos notify-object notify-method fontid label labeldots)
```

**panel-item** は、パネルアイテム window のすべての種類において、アイテムが指定するイベントが発生したとき `notify-object` の `notify-method` を呼び出すための抽象クラスである。

#### :notify *&rest args*

[メソッド]

`notify-object` の `notify-method` を呼び出す。イベント応答や `notify-method` へ送るための引き数がアイテムにより区別される。

**button-item** ボタンは、同じ `button-item` の押し、外し時に応答。引き数は `button-item` オブジェクトである。

**menu-button-item** メニューアイテムの選択時に応答。引き数は、`menu-button-item` オブジェクトである。

**choice-item** 新しい選択ボタンの選択時に応答。引き数は、`choice-item` オブジェクトとその選択番号である。

**text-item** 改行あるいはリターンの入力時に応答。引き数は、`text-item` オブジェクトと入力行（文字列）である。

**slider-item** スライダーノブは、つかみと移動時に応答。引き数は、`slider-item` オブジェクトと新たな値である。

**joystick-item** ジョイスティックは、つかみと移動時に応答。引き数は `slider-item` オブジェクトと新しい `x` と `y` の値である。

#### :create

[メソッド]

```
name reciever method &rest args
&key (width 100) (height 100) (font font-courb12)
&allow-other-keys
```

パネルアイテムを作成する。パネルアイテムは、抽象クラスである。このメソッドは、サブクラスによって `send-super` を通してのみ呼び出すべきである。

#### button-item

[クラス]

```
:super    panel-item
:slots
```

**button-item** は、簡単なパネルアイテムである。**button-item** は、四角ボックスとその中のラベル文字列を持っている。クリックされたとき、**button-item** は **panel-item** オブジェクトを唯一の引き数として **notify-object** の **notify-method** を呼び出す。

**:draw-label** *&optional (state :top) (color bg-color) (border 2) offset* [メソッド]  
**button-item** のラベルを書く。

**:create** [メソッド]  
*label receiver method &rest args*  
*&keywidth height (font (send parent :gc :font))*  
*(background (send parent :gc :background))*  
*(border-width 0)*  
*(state :top)*  
*&allow-other-keys*

**button-item** を作成する。もし、ボタンの幅と高さが与えられないなら、サイズは与えられたフォントを用いて書かれたラベル文字列に合わせて自動的に設定される。*:border-width* はデフォルトで 0 であるが、擬似 3 次元表現でボタンを浮き出しにする。背景やフォントは親 **window**(すなわち、**panel**) で定義されているものをデフォルトとする。

**:ButtonPress** *event* [メソッド]  
 もし、ボタンであれば、背景色をグレーにする。

**:ButtonRelease** *event* [メソッド]  
*event* の背景色を標準に変更する。

**menu-button-item** [クラス]

```
:super    button-item
:slots    (items item-dots item-labels
           charwidth charheight
           menu-window window-pos high-light)
```

プルダウンメニューを定義する。**menu-button-item** は、**button-item** のようであるが、**menu-button-item** は、ボタンの下の関連する **menu-panel** が押されたとき、**notify-object** にすぐにメッセージを送る代わりに、活性化させる。メニューアイテムの 1 つの上でマウスボタンが外されたときに、本当のメッセージが送られる。

**:create** [メソッド]  
*label receiver method*  
*&rest args*  
*&key menu items (state :flat)*  
*&allow-other-keys*

プルダウンメニューを作成する。*receiver* と *method* 引き数は、影響を与えない。

**:ButtonPress** *event* [メソッド]  
 プルダウンメニューのボタンを反転させ、ボタンの下に関連する **menu-panel** をさらす。

**:ButtonRelease** *event* [メソッド]  
 このボタンの下の **menu-panel** を消し、このボタンを元に戻す。

**bitmap-button-item** [クラス]

```

:super    button-item
:slots    (bitmap-id bitmap-width bitmap-height)

```

**bitmap-button-item** の関数は、**button-item** に似ているが、表現が異なっている。**button-item** の場合にボタンの上に簡単なラベル文字列を描く代わりに、**bitmap-button-item** では、ボタンが作られたときに **bitmap** ファイルからロードされる **pixmap** を描く。

```

:create [メソッド]
    bitmap-file receiver method &rest args
    &key width height
    &allow-other-keys)

```

**bitmap-button-item** を作成する。最初の引き数 *bitmap-file* は、**button-item** の *label* 引き数を置き換えたものである。

```

:draw-label Optional (state :flat) (color bg-color) (border 2) [メソッド]
    ボタンの上に bitmap か pixmap を描く。

```

```

:create-bitmap-from-file fname [メソッド]
    fname という名の bitmap ファイルから pixmap を作り、pixmap-id にその ID を入れる。

```

## **choice-item** [クラス]

```

:super    button-item
:slots    (choice-list active-choice transient-choice
           choice-dots choice-pos button-size)

```

**choice-item** は、丸い選択ボタンの集合である。1つの選択はいつも活性化しており、同時に1つの選択だけが活性化することができる。**choice-item** は、ラジオボタンと同様な機能を提供する。

```

:create [メソッド]
    label receiver method &rest args
    &key (choices '("0" "1")) (initial-choice 0)
        (font (send parent :gc :font))
        (button-size 13)
        (border-width 0)

```

**choice-item-button** を作成する。それぞれの選択ボタンは *button-size* の半径を持つ円である。新しい選択ボタンが選択されたとき、**notify-object** の **notify-method** が **choice-item** オブジェクトと選択された選択ボタンの番号と一緒に呼び出される。

```

:value Optional new-choice invocation [メソッド]
    もし、new-choice が与えられたならば、現在の活性化選択ボタンとして設定し、対応する円が黒色になる。もし invocation も指定されているなら、notify-object の notify-method が呼び出される。:value は、現在の（あるいは新しい）選択ボタンの番号を返す。

```

```

:draw-active-button Optional (old-choice active-choice) (new-choice active-choice) [メソッド]
    ボタンを活性化として書く。

```

```

:ButtonPress event [メソッド]
    もし、選択ボタンのどこかでマウスボタンが押されているなら、その番号が transient-choice に記録される。マウスボタンが外されるまでそれ以上の行動は、起こさない。

```

**:ButtonRelease** *event*

[メソッド]

もし、既に押されていたところと同じボタンの上でマウスボタンが外されたなら、`active-choice` が更新され、`notify-object` の `notify-method` が呼び出される。

**slider-item**

[クラス]

```
:super    panel-item
:slots    (min-value max-value value
           minlabel maxlabel valueformat
           bar-x bar-y bar-width bar-height valuedots label-base
           nob-x nob-moving
           charwidth)
```

`choice-item` が離散的な値の選択に使用されるのに対し、`slider-item` は `min-value` と `max-value` の間の範囲の連続的な値に対して使用される。それぞれ値が変化した瞬間、`slider-item` オブジェクトと新しい値が引き数として一緒に `notify-object` の `notify-method` が呼び出される。

**:create**

[メソッド]

```
label reciever method &rest args
&key (min 0.0) (max 1.0) parent
(min-label "") (max-label "") (value-format " 4,2f")
(font font-courb12) (span 100) (border-width 0) (initial-value min)
```

`slider-item` を作成する。スライドのノブは、バーの上に小さな黒の四角として表示される。左端が `:min` 値を表現し、右端が `:max` 値を表現する。バーの長さは、`:span` ドットに引き伸ばす。現在の値は、`:value-format` で `slider-item` の右に表示する。

**:value** *Optional newval invocation*

[メソッド]

もし、`newval` が与えられたなら、現在の値として設定され、ノブは対応する位置にスライドする。もし、`invocation` も non NIL に指定されていたなら、`notify-object` の `notify-method` が呼び出される。`:value` は、現在の (新しい) 値を返す。

**joystick-item**

[クラス]

```
:super    panel-item
:slots    (stick-size min-x min-y max-x max-y
           center-x center-y stick-x stick-y
           value-x value-y
           stick-return stick-grabbed
           fraction-x fraction-y)
```

`joystick-item` は、2 次元の `slider-item` としてみなすことができる。2 つの連続値はクモの巣のような同心円図の上を動く黒い円によって指定することができる (図 ??)。

**:create**

[メソッド]

```
name reciever method &rest args
&key (stick-size 5) return
(min-x -1.0) (max-x 1.0)
(min-y -1.0) (max-y 1.0)
&allow-other-keys
```

`:stick-size` は、スティックの黒い円の半径である。同心円図の円の大きさは、`joystick-item` window の





図 18: panel の中に作成された panel-item

幅と高さに合うように決定される。もし、*:return* が non NIL であるなら、ジョイスティックは、マウスボタンが外された時の原点に帰る。そうでないなら、ジョイスティックは、外された位置に残る。

**:value** *Optional newx newy invocation*

[メソッド]

もし、*newx* と *newy* が与えられたなら、現在の位置として設定され、ジョイスティックは同心円図の対応する位置に移動する。もし、*invocation* も non NIL に指定されたなら、notify-object の notify-method が、joystick-item オブジェクトと x,y 値を引き数として一緒に呼び出される。*:value* は、現在の (新しい) 値のリストを返す。

以下に上に記述されている panel-item を使った短いプログラムを示し、図 ?? がパネルの中にどのように表示されるかを示したものである。

```
(in-package "X")
(defclass testPanel :super panel
  :slots (quit joy choi sli))
(defmethod testPanel
  (:create (&rest args)
    (send-super* :create :width 210 :height 180
      :font font-courb12 args)
    (send-super :create-item button-item "quit" self :quit :font font-courb14)
    (send-super :create-item choice-item "choice" self :choice
      :choices '(" A " " B " " C ")
      :font font-courb12)
    (send-super :create-item slider-item "slider" self :slider
      :span 90)
    (send-super :create-item joystick-item "joy" self :joy)
    self)
  (:choice (obj c) (format t "choice: ~S ~d~%" obj c))
  (:slider (obj val) (format t "slider: ~S ~s~%" obj val))
  (:joy (obj x y) (format t "joy: ~S ~s ~s~%" obj x y)) )
(instance testPanel :create)
(window-main-thread)
```

**text-item**

[クラス]

```

:super    panel-item
:slots    (textwin)

```

**text-item** は、ファイル名のような短いテキストを表示したり入力したりするために使用する。**text-item** は、ラベル文字列とその右側に小さなテキスト window を持っている。テキスト window 内にポインタが置かれたとき、キー入力が可能となり、入力された文字がバッファに入れられる。テキスト window 内の行修正が可能である。**control-F** と **control-B** は前後に 1 文字動かし、**del** はカーソルの左の 1 文字を削除し、**control-D** はカーソル位置の文字を削除し、カーソル位置にはどんなグラフィック文字も挿入できる。マウスボタンをクリックすれば、クリックされた文字にカーソルを移動させる。**enter** (改行) キーを打つことにより、バッファされたテキストが **notify-object** の **notify-method** に送られる。

**:create** [メソッド]

```

label receiver method &rest args
&key (font font-courb12) (columns 20) initial-value (border-width 0)
&allow-other-keys

```

**text-item** を作成する。テキスト window の行バッファには、長さの制限が無いけれども、見える部分は *columns* 文字に制限されている。

**:getstring** [メソッド]

キーバッファ内の文字列を返す。

## 17.4 キャンバス

**canvas** [クラス]

```

:super    xwindow
:slots    (topleft bottomright)

```

**canvas** は、図や画像を入れるための Xwindow である。現在、領域選択機能のみ実現されている。**ButtonPress** イベントにより、**canvas** は押された位置を左上の端とし、現在の位置を右下の端とする四角を描き始める。**ButtonRelease** により、**notify-object** の **notify-method** が送られる。**canvas** 内に図や画像を描くためには **Xdrawable** のメソッドが使用される。

## 17.5 テキスト window

**TextWindow** と **BufferTextWindow** と **ScrollTextWindow** の 3 つのテキスト window がある。

**textWindow** [クラス]

```

:super    xwindow
:slots    (fontid
           charwidth charheight charascent dots
           win-row-max win-col-max
           win-row win-col           ;physical current position in window
           x y
           charbuf                   ; for charcode conversion

```

```

keybuf keycount          ;for key input
echo
show-cursor cursor-on    ;boolean
kill delete              ;control character
notify-object notify-method
)

```

メッセージを表示するために使用可能な仮想端末を実現する。表示される内容は、バッファされないし、`TextWindow` に既に表示された文字や行を引き出す方法はない。基本的に、`TextWindow` はカーソル移動、行削除、領域削除、表示テキストのスクロール、文字列挿入などを持つダンプ端末と似た能力を持っている。また、テキストカーソルはマウスポインタで指示された位置に移動することができる。

**:init *id*** [メソッド]  
*id* 番目のテキスト window を初期化する。

**:create** [メソッド]  
 &rest args  
 &key width height (font font-courb14) rows columns  
 show-cursor notify-object notify-method  
 &allow-other-keys

`text-window` を作成する。window の大きさは、`:width` と `:height` があるいは `:rows` と `:columns` で指定されたものとなる。`:notify-object` の `:notify-method` は、改行文字が入力されたときに呼び出される。

**:cursor *flag*** [メソッド]  
*flag* は、`:on`、`:off`、`:toggle` のどれかが可能である。テキストカーソルは、`win-row` と `win-col` の位置である。もし、*flag* が `:on` であれば、テキストカーソルは表示され、*flag* が `:off` ならば、消される。また、*flag* が `:toggle` ならば、反対になる。このメソッドは、カーソルの位置の文字を更新するときはいつでも、呼び出されなければならない。

**:clear** [メソッド]  
 テキスト window 内を消去する。

**:clear-eol** *Optional (r win-row) (c win-col) (csr :on)* [メソッド]  
*r* と *c* で指定される位置の文字以降の残りの行を消去する。カーソル位置の文字も含む。

**:clear-lines** *lines Optional (r win-row)* [メソッド]  
*r* 番目の行以降の複数行を消去する。

**:clear-eos** *Optional (r win-row) (c win-col)* [メソッド]  
*r* と *c* で指定される位置から画面の最後まで領域を消去する。

**:win-row-max** [メソッド]  
 この window に表示可能な最大行数を返す。

**:win-col-max** [メソッド]  
 この window に表示可能な最大列数を返す。

**:xy** *Optional (r win-row) (c win-col)* [メソッド]  
*r* と *c* で指定される位置の文字のピクセル座標を計算する。

**:goto *r c Optional (cursor :on)*** [メソッド]

$r$  番目の行の  $c$  番目の列にカーソルを移動する。

**:goback** *Optional (csr :on)* [メソッド]  
カーソルを 1 文字戻す。

**:advance** *Optional (n 1)* [メソッド]  
 $n$  文字だけカーソルを進める。

**:scroll** *Optional (n 1)* [メソッド]  
 $n$  行だけ縦方向にテキスト window をスクロールする。

**:horizontal-scroll** *Optional (n 1)* [メソッド]  
 $n$  列だけ横方向にテキストをスクロールする。

**:newline** [メソッド]  
次の行の最初にカーソルを移動する。

**:putch** *ch* [メソッド]  
カーソル位置に文字 *ch* を挿入する。行の残りは、1 文字前方に進められる。

**:putstring** *str Optional (e (length str))* [メソッド]  
カーソル位置に *str* を置く。

**:event-row** *event* [メソッド]

**:event-col** *event* [メソッド]  
*event* における、テキストカーソルの位置を返す。

**:KeyPress** *event* [メソッド]  
カーソル位置に入力された文字を挿入する。もし、文字が改行であったなら、notify-object に通知する。

**textWindowStream** [クラス]

```
:super    stream
:slots    (textwin)
```

TextWindowStream は、TextWdindow に接続された出力ストリームである。print, format, write-byte などによってこのストリームに出力される文字や文字列が TextWdindow に表示される。通常のファイルストリームとしては、出力データはバッファされる。

**:flush** [メソッド]  
バッファされたテキスト文字列を掃き出し、TextWindow に送る。finish-output やこのストリームへの改行文字の書き込みは、このメソッドを自動的に呼び出す。

**make-text-window-stream** *xwin* [関数]  
text-window-stream を作り、そのストリームオブジェクトを返す。

**BufferTextWindow** [クラス]

```
:super    TextWindow
:slots    (linebuf expbuf max-line-length row col)
```

**TextWindow** の内容を表現する行バッファを保持する。linebuf は、行のベクトルである。exbuf は、タブ拡張されたテキストを持つ。window に表示可能な行のみが保持される。**BufferTextWindow** は、数行のテキストを持つ簡単なテキストエディタとして使用することができる。text-item は、表示可能な行バッファとして **BufferTextWindow** を使う。

- :line** *n* [メソッド]  
*n* 番目の行の内容を文字列として返す。
- :nlines** [メソッド]  
linebuf の行数を返す。
- :all-lines** [メソッド]  
文字列のベクトルである linebuf を返す。
- :refresh-line** *Optional (r win-row) (c win-col)* [メソッド]  
*r* 番目の行の *c* 番目の列以降を再書き込みする。
- :refresh** *Optional (start 0)* [メソッド]  
*start* 番目の行以降の行を再書き込みする。
- :insert-string** *string* [メソッド]  
カーソル位置に *string* を挿入する。
- :insert** *ch* [メソッド]  
カーソル位置に文字を挿入する。
- :delete** *n* [メソッド]  
カーソル以降の *n* 文字を削除する。
- expand-tab** *src Optional (offset 0)* [関数]  
*src* は、タブを含んだ可能性のある文字列である。これらのタブは、タブの停止位置が 8 の倍数であると仮定して空白文字に置き換えられる。

## ScrollTextWindow [クラス]

```

:super      BufferTextWindow
:slots      (top-row top-col                ;display-starting position
             scroll-bar-window
             horizontal-scroll-bar-window
             selected-line)

```

**ScrollTextWindow** は、行数制限がなく、縦と横にスクロールバーを持った **BufferTextWindow** を定義する。**ScrollTextWindow** は、スクロールバーを伴って window の大きさを変更するため、あるいはテキストを再表示するために **:configureNotify** イベントを扱うことができる。クリックすることによって、行を選択することができる。

- :create** *Rest args Optional key scroll-bar horizontal-scroll-bar Allow-other-keys* [メソッド]  
スクロールバーが必要なとき、それぞれのキーワードの引き数に T を指定する。
- :locate** *n* [メソッド]  
window の上部から *n* 番目の行にバッファされたテキストを表示する。
- :display-selection** *selection* [メソッド]

*selection* は、選択された行の位置を表現する。選択された行がすべて高輝度で表示される。

**:selection** [メソッド]

選択された行（文字列）を返す。

**:read-file *fname*** [メソッド]

*fname* で指定されるテキストファイルを *linebuf* に読み込み、タブを拡張し、*window* に表示する。カーソルは、画面の最初に置かれる。

**:display-string *strings*** [メソッド]

*strings* は、行（文字列）の列である。*strings* は、*linebuf* にコピーされ、*window* に表示される。

**:scroll *n*** [メソッド]

*n* 行、縦にスクロールする。

**:horizontal-scroll *n*** [メソッド]

*n* 列、横にスクロールする。

**:buttonRelease *event*** [メソッド]

マウスポインタが置かれている行が選択される。もし、*window* が作成されたときに *notification* が指定されているならば、*notify-object* の *notify-method* が呼び出される。

**:resize *w h*** [メソッド]

*window* の大きさを変更し、新しいサイズに合うように内容を再表示する。もし、スクロールバーがあれば、同じメッセージが送られる。

## 第 III 部

# irteus 拡張

## 18 ロボットモデリング

### 18.1 ロボットのデータ構造とモデリング

#### 18.1.1 ロボットのデータ構造と順運動学

ロボットの構造はリンクと関節から構成されていると考えることが出来るが、ロボットを関節とリンクに分割する方法として

- (a) 切り離されるリンクの側に関節を含める
- (b) 胴体、あるいは胴体に近いほうに関節を含める

が考えられる。コンピュータのデータ構造を考慮し、(a) が利用されている。その理由は胴体以外のすべてのリンクにおいて、必ず関節を一つ含んだ構造となり、すべてのリンクを同一のアルゴリズムで扱うことが出来るためである。

この様に分割されたリンクを計算機上で表現するためにはツリー構造を利用することが出来る。一般的にはツリー構造を作るときに二分木にすることでデータ構造を簡略化することが多い。

ロボットのリンクにおける同次変換行列の求め方としては、関節回転座標系上に原点をもつ  $\Sigma_j$  を設定し、親リンク座標系からみた回転軸ベクトルが  $a_j$ 、 $\Sigma_j$  の原点が  $b_j$  であり、回転の関節角度を  $q_j$  とする。

このとき  $\Sigma_j$  の親リンク相対の同次変換行列は

$${}^i T_j = \begin{bmatrix} e^{\hat{a}_j q_j} & b_j \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

と書くことが出来る。

ここで、 $e^{\hat{a}_j q_j}$  は、一定速度の角速度ベクトルによって生ずる回転行列を与える以下の Rodrigues の式を用いている。これを回転軸  $a$  周りに  $wt[rad]$  だけ回転する回転行列を与えるものとして利用している。

$$e^{\hat{\omega}t} = E + \hat{a}\sin(wt) + \hat{a}^2(1 - \cos(wt))$$

親リンクの位置姿勢  $p_i, R_i$  が既知だとすると、 $\Sigma_i$  の同次変換行列を

$$T_i = \begin{bmatrix} R_i & p_i \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

と作ることができ、ここから

$$T_j = T_i {}^i T_j$$

として計算できる。これをロボットのルートリンクから初めてすべてのリンクに順次適用することでロボットの全身の関節角度情報から姿勢情報を算出することができ、これを順運動学と呼ぶ。

#### 18.1.2 EusLisp による幾何情報のモデリング

Euslisp の幾何モデリングでは、基本モデル (body) の生成、body の合成関数、複合モデル (bodyset) の生成と 3 つの段階がある。

これまでに以下のような基本モデルの生成、合成が可能な事を見てきている。

```
(setq c1 (make-cube 100 100 100))
(send c1 :locate #f(0 0 50))
(send c1 :rotate (deg2rad 30) :x)
(send c1 :set-color :yellow)
(objects (list c1))

(setq c2 (make-cylinder 50 100))
(send c2 :move-to
  (make-coords
    :pos #f(20 30 40)
    :rpy (float-vector 0 0 (deg2rad 90)))
  :world)
(send c2 :set-color :green)
(objects (list c1 c2))

(setq c3 (body+ c1 c2))
(setq c4 (body- c1 c2))
(setq c5 (body* c1 c2))
```

bodyset は irteus で導入された複合モデルであり, body で扱えない複数の物体や複数の色を扱うためのものである.

```
(setq c1 (make-cube 100 100 100))
(send c1 :set-color :red)
(setq c2 (make-cylinder 30 100))
(send c2 :set-color :green)
(send c1 :assoc c2) ;;; これを忘れないように
(setq b1 (instance bodyset :init
  (make-cascoords)
  :bodies (list c1 c2)))
(objects (list b1))
```

### 18.1.3 幾何情報の親子関係を利用したサンプルプログラム

```
(setq c1 (make-cube 100 100 100))
(setq c2 (make-cube 50 50 50))
(send c1 :set-color :red)
(send c2 :set-color :blue)
(send c2 :locate #f(300 0 0))
(send c1 :assoc c2)
(objects (list c1 c2))
(do-until-key
  (send c1 :rotate (deg2rad 5) :z)
  (send *irtviewer* :draw-objects)
  (x::window-main-one) ;; process window event
)
```

### 18.1.4 bodyset-link と joint を用いたロボット (多リンク系) のモデリング

irteus ではロボットリンクを記述するクラスとして bodyset-link(irtmodel.l) というクラスが用意されている. これは機構情報と幾何情報を持ち, 一般的な木構造でロボットの構造が表現されている. また, joint クラスを用いて関節情報を扱っている.

```
(defclass bodyset-link
  :super bodyset
  :slots (joint parent-link child-links analysis-level default-coords
    weight acentroid inertia-tensor
    angular-velocity angular-acceleration
    spacial-velocity spacial-acceleration
    momentum-velocity angular-momentum-velocity
    momentum angular-momentum
    force moment ext-force ext-moment))
```



ジョイント (関節) のモデリングは joint クラス (irtmodel.l) を用いる。joint クラスは基底クラスであり、実際には rotational-joint, linear-joint 等を利用する。joint の子クラスで作られた関節は、:joint-angle メソッドで関節角度を指定することが出来る。

```
(defclass joint
  :super propertyed-object
  :slots (parent-link child-link joint-angle min-angle max-angle
default-coords))
(defmethod joint
  (:init (&key name
              ((:child-link clink)) ((:parent-link plink))
              (min -90) (max 90) &allow-other-keys)
    (send self :name name)
    (setq parent-link plink child-link clink
          min-angle min max-angle max)
    self))

(defclass rotational-joint
  :super joint
  :slots (axis))
(defmethod rotational-joint
  (:init (&rest args &key ((:axis ax) :z) &allow-other-keys)
    (setq axis ax joint-angle 0.0)
    (send-super* :init args)
    self)
  (:joint-angle
    (&optional v)
    (when v
      (setq relang (- v joint-angle) joint-angle v)
      (send child-link :rotate (deg2rad relang) axis)))
    joint-angle))
```

ここでは、joint, parent-link, child-links, default-coords を利用する。  
簡単な 1 関節ロボットの例としてサーボモジュールを作ってみると

```
(defun make-servo nil
  (let (b1 b2)
    (setq b1 (make-cube 35 20 46))
    (send b1 :locate #f(9.5 0 0))
    (setq b2 (make-cylinder 3 60))
    (send b2 :locate #f(0 0 -30))
    (setq b1 (body+ b1 b2))
    (send b1 :set-color :gray20)
    b1))

(defun make-hinji nil
  (let ((b2 (make-cube 22 16 58))
        (b1 (make-cube 26 20 54)))
    (send b2 :locate #f(-4 0 0))
    (setq b2 (body- b2 b1))
    (send b1 :set-color :gray80)
    b2))

(setq h1 (instance bodyset-link :init (make-cascoords) :bodies (list (make-hinji))))
(setq s1 (instance bodyset-link :init (make-cascoords) :bodies (list (make-servo))))
(setq j1 (instance rotational-joint :init :parent-link h1 :child-link s1 :axis :z))
;; instance cascaded coords
(setq r (instance cascaded-link :init))
(send r :assoc h1)
(send h1 :assoc s1)
(setq (r . links) (list h1 s1))
(setq (r . joint-list) (list j1))
(send r :init-ending)
```

となる。

ここでは、h1, s1 という bodyset-link と、j1 という rotational-joint を作成し、ここから cascaded-link

という、連結リンクからなるモデルを生成している。cascaded-link は cascaded-coords の subclasses であるため、r (cascaded-link)、h1、s1 の座標系の親子関係を :assoc を利用して設定している。

(r . links) という記法は r というオブジェクトのスロット変数 (メンバ変数) である links にアクセスしている。ここでは、links および joint-list に適切な値をセットし、(send r :init-ending) として必要な初期設定を行っている。

これで r という 2 つのリンクと 1 つの関節情報を含んだ 1 つのオブジェクトを生成できる。これで例えば (objects (list h1 s1)) ではなく、(objects (list r)) としてロボットをビューワに表示できる。また、(send r :locate #f(100 0 0)) などの利用も可能になっている。

cascaded-link クラスのメソッドの利用例としては以下ある。:joint-list、:links といった関節リストやリンクリストへのアクセスに加え、関節角度ベクトルへのアクセスを提供する :angle-vector メソッドが重要である。これを引数なしで呼び出せば現在の関節角度が得られ、これに関節角度ベクトルを引数に与えて呼び出せば、その引数が示す関節角度ベクトルをロボットモデルに反映させることができる。

```
$ (objects (list r))
(#<servo-model #X628abb0 0.0 0.0 0.0 / 0.0 0.0 0.0>)
;; useful cascaded-link methods
$ (send r :joint-list)
(#<rotational-joint #X6062990 :joint101067152>)
$ (send r :links)
(#<bodyset-link #X62ccb10 :bodyset103598864 0.0 0.0 0.0 / 0.0 0.0 0.0>
 #<bodyset-link #X6305830 :bodyset103831600 0.0 0.0 0.0 / 0.524 0.0 0.0>)
$ (send r :angle-vector)
#f(0.0)
$ (send r :angle-vector (float-vector 30))
#f(30.0)
```

#### 18.1.5 cascaded-link を用いたロボット (多リンク系) のモデリング

一方で多リンク系のモデリング用のクラスとして cascaded-link というクラスがある。これには、links、joint-list というスロット変数があり、ここに bodyset-link、ならびに joint のインスタンスのリストをバインドして利用する。以下は、cascaded-link の subclasses を定義しここでロボットモデリングに関する初期化処理を行うという書き方の例である。

```
(defclass cascaded-link
  :super cascaded-coords
  :slots (links joint-list bodies collision-avoidance-links))

(defmethod cascaded-link
  (:init (&rest args &key name &allow-other-keys)
    (send-super-lexpr :init args)
    self)
  (:init-ending
    ()
    (setq bodies (flatten (send-all links :bodies)))
    (dolist (j joint-list)
      (send (send j :child-link) :add-joint j)
      (send (send j :child-link) :add-parent-link (send j :parent-link))
      (send (send j :parent-link) :add-child-links (send j :child-link)))
    (send self :update-descendants))
  )

(defclass servo-model
  :super cascaded-link
  :slots (h1 s1 j1))
(defmethod servo-model
  (:init ()
    (let ()
      (send-super :init)
      (setq h1 (instance bodyset-link :init (make-cascoords) :bodies (list (make-hinji))))
      (setq s1 (instance bodyset-link :init (make-cascoords) :bodies (list (make-servo))))
```

```

      (setq j1 (instance rotational-joint :init :parent-link h1 :child-link s1 :axis :z))

      ;; instance cascaded coords
      (setq links (list h1 s1))
      (setq joint-list (list j1))
      ;;
      (send self :assoc h1)
      (send h1 :assoc s1)
      ;;
      (send self :init-ending)
      self))
    ;;
    ;; (send r :j1 :joint-angle 30)
    (:j1 (&rest args) (forward-message-to j1 args))
  )

(setq r (instance servo-model :init))

```

このようなクラスを定義して (setq r (instance servo-model :init)) としても同じようにロボットモデルのインスタンスを作成することができ、先ほどのメソッドを利用できる。クラス定義するメリットは (:j1 (&rest args) (forward-message-to j1 args)) というメソッド定義により、関節モデルのインスタンスへのアクセスを提供することができる。これにより、特定の関節だけの値を知りたいとき、あるいは値をセットしたい時には (send r :j1 :joint-angle) や (send r :j1 :joint-angle 30) という指示が可能になっている。このロボットを動かす場合は前例と同じように

```

(objects (list r))
(dotimes (i 300)
  (send r :angle-vector (float-vector (* 90 (sin (/ i 100.0)))))
  (send *irtviewer* :draw-objects))

```

などとするとよい。

```

(setq i 0)
(do-until-key
  (send r :angle-vector (float-vector (* 90 (sin (/ i 100.0)))))
  (send *irtviewer* :draw-objects)
  (incf i))

```

とすると、次にキーボードを押下するまでプログラムは動きつづける。

さらに、少し拡張してこれを用いて3リンク2ジョイントのロボットをモデリングした例が以下になる。:joint-angle というメソッドに #f(0 0) というベクトルを引数に与えることで全ての関節角度列を指定することが出来る。

```

(defclass hinji-servo-robot
  :super cascaded-link)
(defmethod hinji-servo-robot
  (:init
   ()
   (let (h1 s1 h2 s2 l1 l2 l3)
     (send-super :init)
     (setq h1 (make-hinji))
     (setq s1 (make-servo))
     (setq h2 (make-hinji))
     (setq s2 (make-servo))
     (send h2 :locate #f(42 0 0))
     (send s1 :assoc h2)
     (setq l1 (instance bodyset-link :init (make-cascoords) :bodies (list h1)))
     (setq l2 (instance bodyset-link :init (make-cascoords) :bodies (list s1 h2)))
     (setq l3 (instance bodyset-link :init (make-cascoords) :bodies (list s2)))
     (send l3 :locate #f(42 0 0))

     (send self :assoc l1)

```

```

(send l1 :assoc l2)
(send l2 :assoc l3)

(setq joint-list
  (list
    (instance rotational-joint
      :init :parent-link l1 :child-link l2
      :axis :z)
    (instance rotational-joint
      :init :parent-link l2 :child-link l3
      :axis :z)))
(setq links (list l1 l2 l3))
(send self :init-ending)
)))
(setq r (instance hinji-servo-robot :init))
(objects (list r))

(dotimes (i 10000)
  (send r :angle-vector (float-vector (* 90 (sin (/ i 500.0))) (* 90 (sin (/ i 1000.0)))))
  (send *irtviewer* :draw-objects))

```

### 18.1.6 EusLisp における順運動学計算

順運動学計算を行うには, cascaded-corods, bodyset, bodyset-link 各クラスに定義された :worldcoords メソッドを用いる. :worldcoords メソッドは, ルートリンクが見つかる(親リンクがなくなる)か, スロット変数 changed が nil であるリンク(一度順運動学計算を行ったことがある)が見つかるまでさかのぼって親リンクの :worldcoords メソッドを呼び出すことで順運動学計算を行う. その際, スロット変数 changed を nil で上書く. したがって, 二度目の :worldcoords メソッドの呼び出しでは, 一度計算されたリンクの順運動学計算は行われず, 即座にリンクの位置姿勢情報を取り出すことができる.

また, bodyset-link クラスの :worldcoords メソッドは, level 引数を取ることができ, それが :coords である場合には, リンクのもつ bodies スロット変数の順運動学計算は行われない. bodies にリンクの頂点を構成する faceset が含まれている場合には, これらについての順運動学計算を省略することで大幅な高速化が期待できるだろう. なお, level 引数の初期値には, リンクのもつ analysis-level スロット変数が用いられるため, 常に bodies の順運動学計算を行わない場合は, リンクのインスタンス l について (send l :analysis-level :coords) とすればよい.

```

(defmethod bodyset-link
  (:worldcoords
   (&optional (level analysis-level))
   (case
    level
    (:coords (send-message self cascaded-coords :worldcoords))
    (t      (send-super :worldcoords))))
  ))

(defmethod bodyset
  (:worldcoords
   ()
   (when changed
    (send-super :worldcoords)
    (dolist (b bodies) (send b :worldcoords))))
  worldcoords))

(defmethod cascaded-coords
  (:worldcoords () ;calculate rot and pos in the world
   (when changed
    (if parent
     (transform-coords (send parent :worldcoords) self
      worldcoords)
     (send worldcoords :replace-coords self))
    (send self :update)

```

```
(setf changed nil))
worldcoords))
```

## 18.2 ロボットの動作生成

### 18.2.1 逆運動学

逆運動学においては, エンドエフェクタの位置・姿勢  ${}^0_nH$  からマニピュレータの関節角度ベクトル  $\theta = (\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_n)^T$  を求める.

ここで, エンドエフェクタの位置・姿勢  $r$  は関節角度ベクトルを用いて

$$r = f(\theta) \quad (1)$$

とかける. Equation ?? は Equation ?? のように記述し, 関節角度ベクトルを求める.

$$\theta = f^{-1}(r) \quad (2)$$

における  $f^{-1}$  は一般に非線形な関数となる. そこでを時刻  $t$  に関して微分することで, 線形な式

$$\dot{r} = \frac{\partial f}{\partial \theta}(\theta) \dot{\theta} \quad (3)$$

$$= J(\theta) \dot{\theta} \quad (4)$$

を得る. ここで,  $J(\theta)$  は  $m \times n$  のヤコビ行列である.  $m$  はベクトル  $r$  の次元,  $n$  はベクトル  $\theta$  の次元である.  $\dot{r}$  は速度・角速度ベクトルである.

ヤコビ行列が正則であるとき逆行列  $J(\theta)^{-1}$  を用いて以下のようにしてこの線型方程式の解を得ることができる.

$$\dot{\theta} = J(\theta)^{-1} \dot{r} \quad (5)$$

しかし, 一般にヤコビ行列は正則でないので, ヤコビ行列の疑似逆行列  $J^\#(\theta)$  が用いられる (Equation ?? ).

$$A^\# = \begin{cases} A^{-1} & (m = n = \text{rank } A) \\ A^T (AA^T)^{-1} & (n > m = \text{rank } A) \\ (A^T A)^{-1} A^T & (m > n = \text{rank } A) \end{cases} \quad (6)$$

Equation ?? は,  $m > n$  のときは Equation ?? を,  $n > m$  のときは Equation ?? を, 最小化する最小二乗解を求める問題と捉え, 解を得る.

$$\min_{\dot{\theta}} \left( \dot{r} - J(\theta) \dot{\theta} \right)^T \left( \dot{r} - J(\theta) \dot{\theta} \right) \quad (7)$$

$$\begin{aligned} \min_{\dot{\theta}} \quad & \dot{\theta}^T \dot{\theta} \\ \text{s.t.} \quad & \dot{r} = J(\theta) \dot{\theta} \end{aligned} \quad (8)$$

関節角速度は次のように求まる.

$$\dot{\theta} = J^\#(\theta) \dot{r} + \left( E_n - J^\#(\theta) J(\theta) \right) z \quad (9)$$

しかしながら, Equation ?? に従って解を求めると, ヤコビ行列  $J(\theta)$  がフルランクでなくなる特異点に近づくとき,  $|\dot{\theta}|$  が大きくなり不安定な振舞いが生じる. そこで, Nakamura et al. の SR-Inverse<sup>4</sup> を用いることで, この特異点を回避する.

本研究ではヤコビ行列の疑似逆行列  $J^\#(\theta)$  の代わりに, Equation ?? に示す  $J^*(\theta)$  を用いる.

$$J^*(\theta) = J^T (JJ^T + \epsilon E_m)^{-1} \quad (10)$$

これは, Equation ?? の代わりに, Equation ?? を最小化する最適化問題を解くことにより得られたものである.

$$\min_{\dot{\theta}} \{ \dot{\theta}^T \dot{\theta} + \epsilon (\dot{r} - J(\theta)\dot{\theta})^T (\dot{r} - J(\theta)\dot{\theta}) \} \quad (11)$$

ヤコビ行列  $J(\theta)$  が特異点に近い指標には可操作度  $\kappa(\theta)$ <sup>5</sup> が用いられる (Equation ?? ).

$$\kappa(\theta) = \sqrt{J(\theta)J^T(\theta)} \quad (12)$$

微分運動学方程式におけるタスク空間次元の選択行列<sup>6</sup> は見通しの良い定式化のために省略するが, 以降で導出する全ての式において適用可能であることをあらかじめことわっておく.

### 18.2.2 基礎ヤコビ行列

一次元対偶を関節に持つマニピュレータのヤコビアンは基礎ヤコビ行列<sup>7</sup> により計算することが可能である. 基礎ヤコビ行列の第  $j$  関節に対応するヤコビアンの列ベクトル  $J_j$  は

$$J_j = \begin{cases} \begin{bmatrix} a_j \\ 0 \end{bmatrix} & \text{if linear joint} \\ \begin{bmatrix} a_j \times (p_{end} - p_j) \\ a_j \end{bmatrix} & \text{if rotational joint} \end{cases} \quad (13)$$

と表される.  $a_j \cdot p_j$  はそれぞれ第  $j$  関節の関節軸単位ベクトル・位置ベクトルであり,  $p_{end}$  はヤコビアンで運動を制御するエンドエフェクタの位置ベクトルである. 上記では 1 自由度対偶の回転関節・直動関節について導出したが, その他の関節でもこれらの列ベクトルを連結した行列としてヤコビアンを定義可能である. 非全方位台車の運動を表す 2 自由度関節は前後退の直動関節と旋回のための回転関節から構成できる. 全方位台車の運動を表す 3 自由度関節は並進 2 自由度の直動関節と旋回のための回転関節から構成できる. 球関節は姿勢を姿勢行列で, 姿勢変化を等価角軸変換によるものとすると, 3 つの回転関節をつなぎ合わせたものとみなせる.

### 18.2.3 関節角度限界回避を含む逆運動学

ロボットマニピュレータの軌道生成において, 関節角度限界を考慮することはロボットによる実機実験の際に重要となる. 本節では, 文献<sup>8, 9</sup> の式および文章を引用しつつ, 関節角度限界の回避を含む逆運動学について説明する.

<sup>4</sup> Inverse kinematic solutions with singularity robustness for robot manipulator control: Y.Nakamura and H. Hanafusa, Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control, vol. 108, pp 163-171, 1986

<sup>5</sup> ロボットアームの可操作度, 吉川恒夫, 日本ロボット学会誌, vol. 2, no. 1, pp. 63-67, 1984.

<sup>6</sup> Hybrid Position/Force Control: A Correct Formulation, William D. Fisher, M. Shahid Mujtaba, The International Journal of Robotics Research, vol. 11, no. 4, pp. 299-311, 1992.

<sup>7</sup> A unified approach for motion and force control of robot manipulators: The operational space formulation, O. Khatib, IEEE Journal of Robotics and Automation, vol. 3, no. 1, pp. 43-53, 1987.

<sup>8</sup> Exploiting Task Intervals for Whole Body Robot Control, Michael Gienger and Herbert Jansen and Christian Goeric In Proceedings of the 2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'06), pp. 2484 - 2490, 2006

<sup>9</sup> A weighted least-norm solution based scheme for avoiding jointlimits for redundant joint manipulators, Tan Fung Chan and Dubey R.V., Robotics and Automation, IEEE Transactions on, pp. 286-292,1995

重み付き ノルムを以下のように定義する.

$$|\dot{\theta}|_W = \sqrt{\dot{\theta}^T W \dot{\theta}} \quad (14)$$

ここで,  $W$  は  $W \in R^{n \times n}$  であり, 対象で全ての要素が正である重み係数行列である. この  $W$  を用いて,  $J_W, \dot{\theta}_W$  を以下のように定義する.

$$J_W = J W^{-\frac{1}{2}}, \dot{\theta}_W = W^{\frac{1}{2}} \dot{\theta} \quad (15)$$

この  $J_W, \dot{\theta}_W$  を用いて, 以下の式を得る.

$$\dot{r} = J_W \dot{\theta}_W \quad (16)$$

$$|\dot{\theta}|_W = \sqrt{\dot{\theta}_W^T \dot{\theta}_W} \quad (17)$$

これによって線型方程式の解は?? から以下のように記述できる.

$$\dot{\theta}_W = W^{-1} J^T (J W^{-1} J^T)^{-1} \dot{r} \quad (18)$$

また、現在の関節角度  $\theta$  が関節角度限界  $\theta_{i,\max}, \theta_{i,\min}$  に対してどの程度余裕があるかを評価するための関数  $H(\theta)$  は以下のようになる<sup>10</sup>).

$$H(\theta) = \sum_{i=1}^n \frac{1}{4} \frac{(\theta_{i,\max} - \theta_{i,\min})^2}{(\theta_{i,\max} - \theta_i)(\theta_i - \theta_{i,\min})} \quad (19)$$

次に Equation ?? に示すような  $n \times n$  の重み係数行列  $W$  を考える.

$$W = \begin{bmatrix} w_1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & w_2 & 0 & \cdots & 0 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \ddots & \cdots \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & w_n \end{bmatrix} \quad (20)$$

ここで  $w_i$  は

$$w_i = 1 + \left| \frac{\partial H(\theta)}{\partial \theta_i} \right| \quad (21)$$

である.

さらに Equation ?? から次の式を得る.

$$\frac{\partial H(\theta)}{\partial \theta_i} = \frac{(\theta_{i,\max} - \theta_{i,\min})^2 (2\theta_i - \theta_{i,\max} - \theta_{i,\min})}{4(\theta_{i,\max} - \theta_i)^2 (\theta_i - \theta_{i,\min})^2} \quad (22)$$

関節角度限界から遠ざかる向きに関節角度が動いている場合には重み係数行列を変化させる必要はないので,  $w_i$  を以下のように定義しなおす.

$$w_i = \begin{cases} 1 + \left| \frac{\partial H(\theta)}{\partial \theta_i} \right| & \text{if } \left| \frac{\partial H(\theta)}{\partial \theta_i} \right| \geq 0 \\ 1 & \text{if } \left| \frac{\partial H(\theta)}{\partial \theta_i} \right| < 0 \end{cases} \quad (23)$$

この  $w_i$  および  $W$  を用いることで関節角度限界回避を含む逆運動学を解くことができる.

<sup>10</sup> Efficient gradient projection optimization for manipulators with multiple degrees of redundancy, Zghal H., Dubey R.V., Euler J.A., 1990 IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 1006-1011, 1990.

#### 18.2.4 衝突回避を含む逆運動学

ロボットの動作中での自己衝突や環境モデルとの衝突は幾何形状モデルが存在すれば計算することが可能である。ここでは Sugiura et al. により提案されている効率的な衝突回避計算<sup>11 12</sup> を応用した動作生成法を示す。実際の実装は Sugiura et al. の手法に加え、タスク作業空間の NullSpace の利用を係数により制御できるようにした点や擬似逆行列ではなく SR-Inverse を用いて特異点にロバストにしている点などが追加されている。

#### 18.2.5 衝突回避のための関節角速度計算法

逆運動学計算における目標タスクと衝突回避の統合はリンク間最短距離を用いた blending 係数により行われる。これにより、衝突回避の必要のないときは目標タスクを厳密に満し衝突回避の必要性があらわれたときに目標タスクをあきらめて衝突回避の行われる関節角速度計算を行うことが可能になる。最終的な関節角速度の関係式は Equation ?? で得られる。以下では  $ca$  の添字は衝突回避計算のための成分を表し、 $task$  の部分は衝突回避計算以外のタスク目標を表すことにする。

$$\dot{\theta} = f(d)\dot{\theta}_{ca} + (1 - f(d))\dot{\theta}_{task} \quad (24)$$

blending 係数  $f(d)$  は、リンク間距離  $d$  と閾値  $d_a \cdot d_b$  の関数として計算される (Equation ?? )。

$$f(d) = \begin{cases} (d - d_a)/(d_b - d_a) & \text{if } d < d_a \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases} \quad (25)$$

$d_a$  は衝突回避計算を行い始める値 (yellow zone<sup>??</sup>) であり、 $d_b$  は目標タスクを阻害しても衝突回避を行う閾値 (orange zone<sup>??</sup>) である。

衝突計算をする 2 リンク間の最短距離・最近傍点が計算できた場合の衝突を回避するための動作戦略は 2 リンク間に作用する仮想的な反力ポテンシャルから導出される。

2 リンク間の最近傍点同士をつなぐベクトル  $p$  を用いた 2 リンク間反力から導出される速度計算を Equation ?? に記す。

$$\delta x = \begin{cases} 0 & \text{if } |p| > d_a \\ (d_a/|p| - 1)p & \text{else} \end{cases} \quad (26)$$

これを用いた関節角速度計算は Equation ?? となる。

$$\dot{\theta}_{ca} = J_{ca}^T k_{joint} \delta x + (E_n - J_{task}^* J_{task}) J_{ca}^T k_{null} \delta x \quad (27)$$

$k_{joint} \cdot k_{null}$  はそれぞれ反力ポテンシャルを目標タスクの NullSpace に分配するかそうでないかを制御する係数である。

#### 18.2.6 衝突回避計算例

以下ではロボットモデル・環境モデルを用いた衝突回避例を示す。本研究では、ロボットのリンク同士、またはリンクと物体の衝突判定には、衝突判定ライブラリ PQP(A Proximity Query Package)<sup>13</sup>を用いた。

<sup>11</sup> Real-Time Self Collision Avoidance for Humanoids by means of Nullspace Criteria and Task Intervals, H. Sugiura, M. Gienger, H. Janssen, C. Goerick, Proceedings of the 2006 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, pp. 575-580, 2006.

<sup>12</sup> Real-time collision avoidance with whole body motion control for humanoid robots, Hisashi Sugiura, Michael Gienger, Herbert Janssen, Christian Goerick, In Proceedings of the 2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'07), pp. 2053 - 2068, 2007

<sup>13</sup> Fast distance queries with rectangular swept sphere volumes, Larsen E., Gottschalk S., Lin M.C., Manocha D, Proceedings of The 2000 IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 3719-3726, 2000.



Fig.?? では  $d_a = 200[mm]$ ,  $d_b = 0.1 * d_a = 20[mm]$ ,  $k_{joint} = k_{null} = 1.0$  と設定した.  
この衝突判定計算では, 衝突判定をリンクの設定を

1. リンクのリスト  $n_{ca}$  を登録
2. 登録されたリンクのリストから全リンクのペア  $n_{ca} C_2$  を計算
3. 隣接するリンクのペア, 常に交わりを持つリンクのペアなどを除外

のように行うという工夫を行っている.

Fig.?? 例では衝突判定をするリンクを「前腕リンク」「上腕リンク」「体幹リンク」「ベースリンク」の4つとして登録した. この場合,  ${}_4C_2$  通りのリンクのペア数から隣接するリンクが除外され, 全リンクペアは「前腕リンク-体幹リンク」「前腕リンク-ベースリンク」「上腕リンク-ベースリンク」の3通りとなる.

Fig.?? の3本の線 (赤1本, 緑2本) が衝突形状モデル間での最近傍点同士をつないだ最短距離ベクトルである. 全リンクペアのうち赤い線が最も距離が近いペアであり, このリンクペアより衝突回避のための逆運動学計算を行っている.

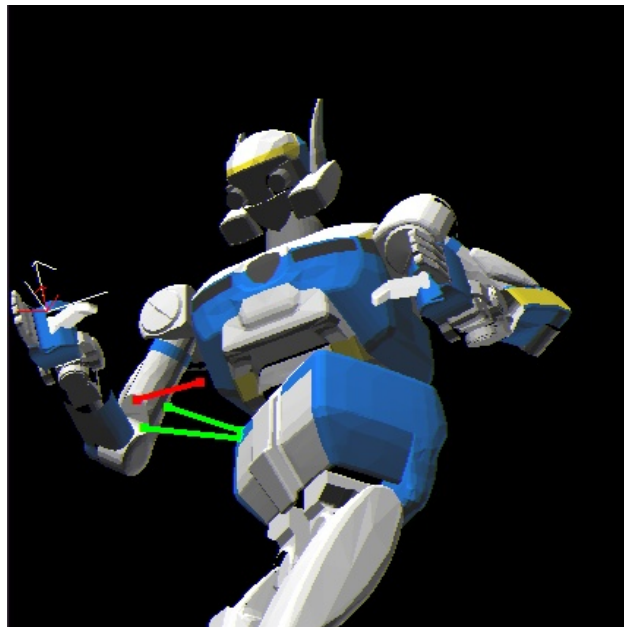


図 19: Example of Collision Avoidance

#### 18.2.7 非ブロック対角ヤコビアンによる全身協調動作生成

ヒューマノイドは枝分かかれのある複雑な構造を持ち, 複数のマニピュレータで協調して動作を行う必要がある (Fig.?? ).

複数マニピュレータの動作例として,

- リンク間に重複がない場合  
それぞれのマニピュレータについて Equation ?? 式を用いて関節角速度を求める. もしくは, 複数の式を連立した方程式 (ヤコビアンはブロック対角行列となる) を用いて関節角速度を求めても良い.
- リンク間に重複がある場合  
リンク間に重複がある場合は, リンク間の重複を考慮したヤコビアンを考える必要がある. 例えば, 双腕

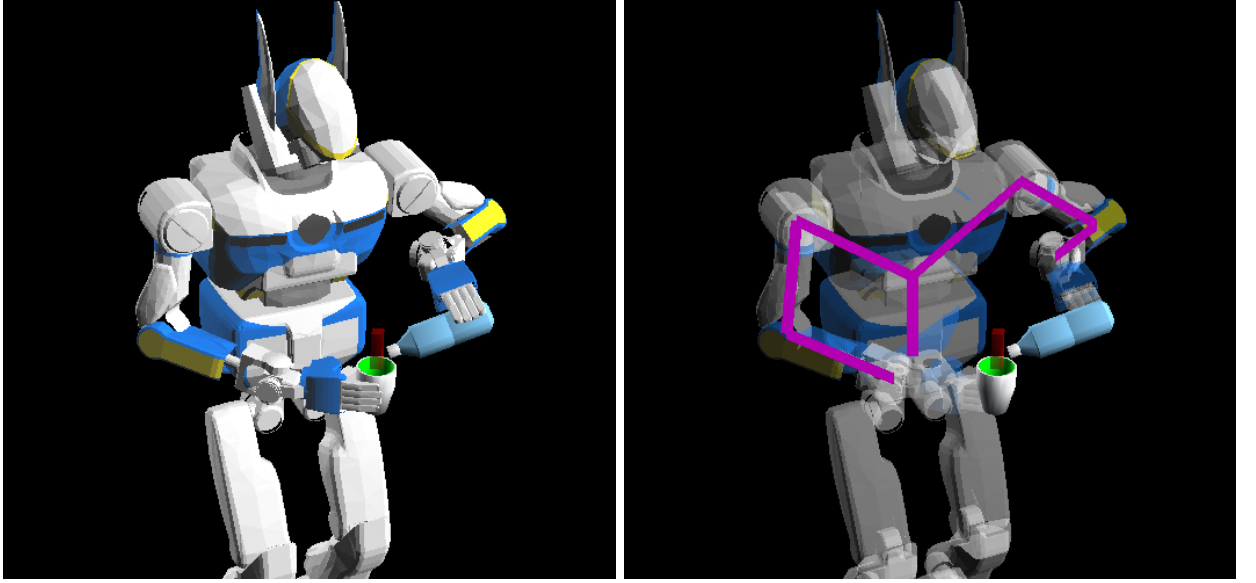


図 20: Duplicate Link Sequence

動作を行う場合, 左腕のマニピュレータのリンク系列と右腕のマニピュレータのリンク系列とで, 体幹部リンク系列が重複し, その部位は左右で協調して関節角速度を求める必要がある。

次節ではリンク間に重複がある場合の非ブロック対角なヤコビアンの計算法およびそれを用いた関節角速度計算法を述べる (前者の重複がない場合も以下の計算方法により後者の一部として計算可能である)。

#### 18.2.8 リンク間重複があるヤコビアン計算と関節角度計算

微分運動学方程式を求める際の条件を以下に示す。

- マニピュレータの本数  $L$  本
- 全関節数  $N$  個
- マニピュレータの先端速度・角速度ベクトル  $[\xi_0^T, \dots, \xi_{L-1}^T]^T$
- 各関節角速度ベクトル  $[\dot{\theta}_0^T, \dots, \dot{\theta}_{L-1}^T]^T$
- 関節の添字和集合  $S = \{0, \dots, N-1\}$   
ただし, マニピュレータ  $i$  の添字集合  $S_i$  を用いて  $S$  は  $S = S_0 \cup \dots \cup S_{L-1}$  と表せる。
- $S$  に基づく関節速度ベクトル  $[\dot{\theta}_0, \dots, \dot{\theta}_{N-1}]^T$

とする。

運動学関係式は Equation ?? のようになる。

$$\begin{bmatrix} \xi_0 \\ \vdots \\ \xi_{L-1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} J_{0,0} & \dots & J_{0,N-1} \\ \vdots & J_{i,j} & \vdots \\ J_{L-1,0} & \dots & J_{L-1,N-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{\theta}_0 \\ \vdots \\ \dot{\theta}_{N-1} \end{bmatrix} \quad (28)$$

小行列  $J_{i,j}$  は以下のように求まる。

$$J_{i,j} = \begin{cases} J_j & \text{if } j\text{-th joint} \in i\text{-th link array} \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases} \quad (29)$$

$$(30)$$

ここで,  $J_j$  は Equation ?? のもの .

Equation ?? を単一のマニピュレータの逆運動学解法と同様に SR-Inverse を用いて関節角速度を求めることができる.

ここでの非ブロック対角ヤコビアン の計算法は, アーム・多指ハンドの動作生成<sup>14</sup>において登場する運動学関係式から求まるヤコビアンを導出することが可能である.

#### 18.2.9 ベースリンク仮想ジョイントを用いた全身逆運動学法

一般に関節数が  $N$  であるのロボットの運動を表現するためにはベースリンクの位置姿勢と関節角自由度を合わせた  $N + 6$  個の変数が必要である . ベースリンクとなる位置姿勢の変数を用いたロボットの運動の定式化は宇宙ロボット<sup>15</sup>だけでなく, 環境に固定されないヒューマノイドロボット<sup>16</sup>の場合にも重要である.

ここでは腕・脚といったマニピュレータにベースリンクに 3 自由度の直動関節と 3 自由度の回転関節が仮想的に付随したマニピュレータ構成を考える (Fig.?? ). 上記の仮想的な 6 自由度関節を本研究ではベースリンク仮想ジョイントと名づける. ベースリンク仮想ジョイントを用いることによりヒューマノイドの腰が動き全身関節が駆動され, 運動学, ひいては動力学的な解空間が拡充されることが期待できる.

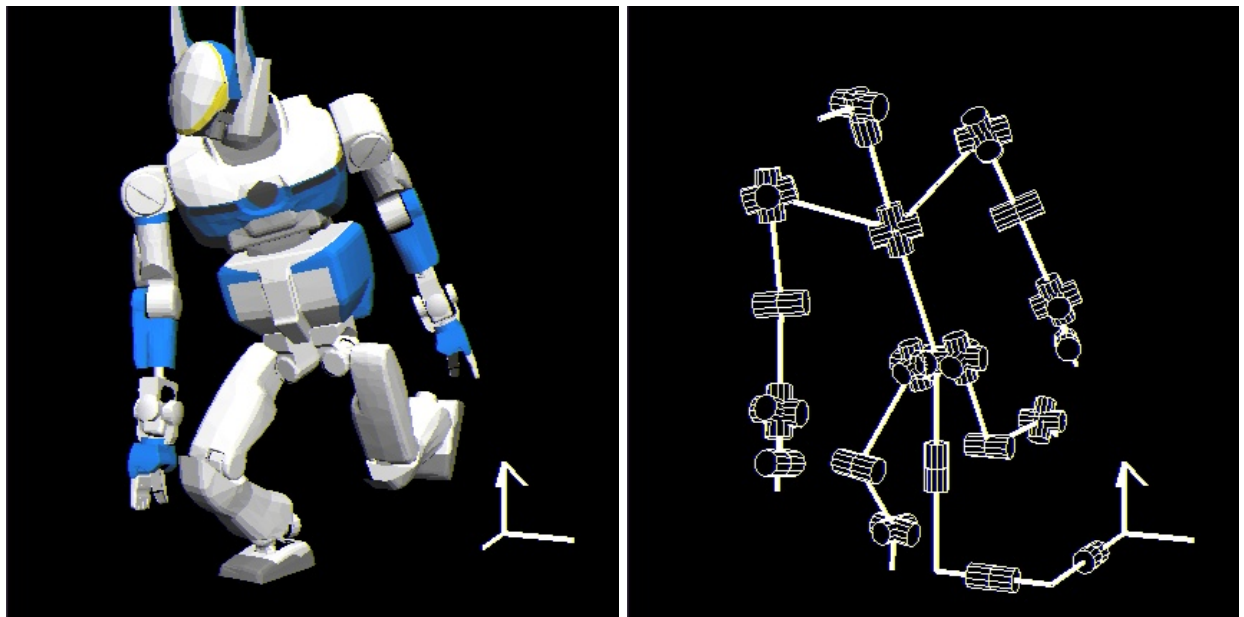


図 21: Concept of the Virtual Joint of the Base Link

(Left figure) Overview of the Robot Model

(Right figure) Skeleton Figure of Robot Model with the Virtual Joint

<sup>14</sup> アーム・多指ハンド機構による把握と操り, 永井 清, 吉川 恒夫, 日本ロボット学会誌, vol. 13, no. 7, pp. 994-1005, 1995.

<sup>15</sup> 一般化ヤコビ行列を用いた宇宙用ロボットマニピュレータの分解速度制御, 梅谷 陽二, 吉田 和哉, 日本ロボット学会誌, vol. 4, no. 7, pp. 63-73, 1989.

<sup>16</sup> Control of Free-Floating Humanoid Robots Through Task Prioritization, Luis Sentis and Oussama Khatib, Proceedings of The 2005 IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 1718-1723, 2005

### 18.2.10 ベースリンク仮想ジョイントヤコビアン

ベースリンク仮想ジョイントのヤコビアンは基礎ヤコビ行列の計算 (Equation ??) を利用し, 絶対座標系  $x, y, z$  軸の直動関節と絶対座標系  $x, y, z$  軸回りの回転関節をそれぞれ連結した  $6 \times 6$  行列である. ちなみに, 並進・回転成分のルートリンク仮想ジョイントのヤコビアンは以下のように書き下すこともできる.

$$\mathbf{J}_{B,l} = \begin{bmatrix} \mathbf{E}_3 & -\hat{\mathbf{p}}_{B \rightarrow l} \\ \mathbf{0} & \mathbf{E}_3 \end{bmatrix} \quad (31)$$

$\mathbf{p}_{B \rightarrow l}$  はベースリンク位置から添字  $l$  で表現する位置までの差分ベクトルである.

### 18.2.11 マスプロパティ計算

複数の質量・重心・慣性行列を統合し単一の質量・重心・慣性行列の組  $[m_{new}, \mathbf{c}_{new}, \mathbf{I}_{new}]$  を計算する演算関数を次のように定義する.

$$[m_{new}, \mathbf{c}_{new}, \mathbf{I}_{new}] = \text{AddMassProperty}([m_1, \mathbf{c}_1, \mathbf{I}_1], \dots, [m_K, \mathbf{c}_K, \mathbf{I}_K]) \quad (32)$$

これは次のような演算である.

$$m_{new} = \sum_{j=1}^K m_j \quad (33)$$

$$\mathbf{c}_{new} = \frac{1}{m_{new}} \sum_{j=1}^K m_j \mathbf{c}_j \quad (34)$$

$$\mathbf{I}_{new} = \sum_{j=1}^K (\mathbf{I}_j + m_j \mathbf{D}(\mathbf{c}_j - \mathbf{c}_{new})) \quad (35)$$

ここで,  $\mathbf{D}(\mathbf{r}) = \hat{\mathbf{r}}^T \hat{\mathbf{r}}$  とする.

### 18.2.12 運動量・角運動量ヤコビアン

シリアルリンクマニピュレータを対象とし, 運動量・角運動量ヤコビアンを導出する. 運動量・原点まわりの角運動量を各関節変数で表現し, その偏微分でヤコビアンの行を計算する.

第  $j$  関節の運動変数を  $\theta_j$  とする. まず, 回転・並進の 1 自由度関節を考える.

$$\mathbf{P}_j = \begin{cases} \mathbf{a}_j \dot{\theta}_j \times (\tilde{\mathbf{c}}_j - \mathbf{p}_j) \tilde{m}_j & \text{if rotational joint} \\ \mathbf{a}_j \dot{\theta}_j \tilde{m}_j & \text{if linear joint} \end{cases} \quad (36)$$

$$\mathbf{L}_j = \begin{cases} \tilde{\mathbf{c}}_j \mathbf{P}_j + \tilde{\mathbf{I}}_j \mathbf{a}_j \dot{\theta}_j & \text{if rotational joint} \\ \mathbf{0} & \text{if linear joint} \end{cases} \quad (37)$$

ここで,  $[\tilde{m}_j, \tilde{\mathbf{c}}_j, \tilde{\mathbf{I}}_j]$  は AddMassProperty 関数に第  $j$  関節の子リンクより末端側のリンクのマスプロパティを与えたものであり, 実際には再帰計算により計算する<sup>17</sup>. これらを  $\dot{\theta}_j$  で割ることによりヤコビアンの各列ベクトルを得る.

$$\mathbf{m}_j = \begin{cases} \mathbf{a}_j \times (\tilde{\mathbf{c}}_j - \mathbf{p}_j) \tilde{m}_j & \text{if rotational joint} \\ \mathbf{a}_j \tilde{m}_j & \text{if linear joint} \end{cases} \quad (38)$$

<sup>17</sup> Resolved Momentum Control: Humanoid Motion Planning based on the Linear and Angular Momentum, S.Kajita, F.Kanehiro, K.Kaneko, K.Fujiwara, K.Harada, K.Yokoi, H.Hirukawa, In Proceedings of the 2003 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'03), pp. 1644-1650, 2003

$$h_j = \begin{cases} \tilde{c}_j \times m_j + \tilde{I}_j a_j & \text{if rotational joint} \\ \mathbf{0} & \text{if linear joint} \end{cases} \quad (39)$$

これより慣性行列は次のように計算できる．

$$M_{\dot{\theta}} = [m_1, \dots, m_N] \quad (40)$$

$$H_{\dot{\theta}} = [h_1, \dots, h_N] - \hat{p}_G M_{\dot{\theta}} \quad (41)$$

ここでは，全関節数を  $N$  とした．また，ベースリンクは直動関節  $x, y, z$  軸，回転関節  $x, y, z$  軸をもつと考え整理し，次のようになる．

$$\begin{bmatrix} M_B \\ H_B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} M_r E_3 & -M_r \hat{p}_{B \rightarrow G} \\ \mathbf{0} & \tilde{I} \end{bmatrix} \quad (42)$$

これを用いて重心まわりの角運動量・運動量は次のようになる．

$$\begin{bmatrix} P \\ L \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} M_B & M_{\dot{\theta}} \\ H_B & H_{\dot{\theta}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \xi_B \\ \dot{\theta} \end{bmatrix} \quad (43)$$

ここでヒューマノイドの全質量  $M_r$ ，重心位置  $p_G$ ，慣性テンソル  $\tilde{I}$  は次のように全リンクのマスプロパティ演算より求める．

$$[M_r, p_G, \tilde{I}] = \text{AddMassProperty}([m_1, c_1, I_1], \dots, [m_N, c_N, I_N]) \quad (44)$$

### 18.2.13 重心ヤコビアン

重心ヤコビアンは重心速度と関節角速度の間のヤコビアンである．本論文ではベースリンク仮想ジョイントを用いるため，ベースリンクに 6 自由度関節がついたと考えベースリンク速度角速度・関節角速度の重心速度に対するヤコビアンを重心ヤコビアンとして用いる．具体的には，ベースリンク成分  $M_B$  と使用関節について抜き出した成分  $M'_{\dot{\theta}}$  による運動量ヤコビアンを全質量で割ることで重心ヤコビアンを計算する．

$$J_G = \frac{1}{M_r} \begin{bmatrix} M_B & M'_{\dot{\theta}} \end{bmatrix} \quad (45)$$

## 18.3 ロボットの動作生成プログラミング

### 18.3.1 三軸関節ロボットを使ったヤコビアン，逆運動学の例

3 軸関節をもつロボットを定義し，逆運動学やヤコビアンの計算例を紹介する．ロボットの定義は以下の用になる．

```
(defclass 3dof-robot
  :super cascaded-link
  :slots (end-coords l1 l2 l3 l4 j1 j2 j3))
(defmethod 3dof-robot
  (:init ())
  (let (b)
    (send-super :init)

    (setq b (make-cube 10 10 20))
    (send b :locate #f(0 0 10))
    (send b :set-color :red)
    (setq l4 (instance bodyset-link :init (make-cascoords) :bodies (list b) :name 'l4))
    (setq end-coords (make-cascoords :pos #f(0 0 20)))
```

```
(send l4 :assoc end-coords)
(send l4 :locate #f(0 0 100))
;;
(setq b (make-cube 10 10 100))
(send b :locate #f(0 0 50))
(send b :set-color :green)
(setq l3 (instance bodyset-link :init (make-cascoords) :bodies (list b) :name 'l3))
(send l3 :assoc l4)
(send l3 :locate #f(0 0 100))
;;
(setq b (make-cube 10 10 100))
(send b :locate #f(0 0 50))
(send b :set-color :blue)
(setq l2 (instance bodyset-link :init (make-cascoords) :bodies (list b) :name 'l2))
(send l2 :assoc l3)
(send l2 :locate #f(0 0 20))
;;
(setq b (body+ (make-cube 10 10 20 :pos #f(0 0 10)) (make-cube 300 300 2)))
(send b :set-color :white)
(setq l1 (instance bodyset-link :init (make-cascoords) :bodies (list b) :name 'l1))
(send l1 :assoc l2)
;;
(setq j1 (instance rotational-joint :init :name 'j1
      :parent-link l1 :child-link l2 :axis :y :min -100 :max 100)
      j2 (instance rotational-joint :init :name 'j2
      :parent-link l2 :child-link l3 :axis :y :min -100 :max 100)
      j3 (instance rotational-joint :init :name 'j3
      :parent-link l3 :child-link l4 :axis :y :min -100 :max 100))
;;
(setq links (list l1 l2 l3 l4))
(setq joint-list (list j1 j2 j3))
;;
(send self :init-ending)
self))
(:end-coords (&rest args) (forward-message-to end-coords args))
)
```

ここではロボットの手先の座標を end-coords というスロット変数に格納し、さらにこれにアクセスするためのメソッドを用意してある。

これまでと同様、

```
(setq r (instance 3dof-robot :init))
(objects (list r))
(send r :angle-vector #f(30 30 30))
```

としてロボットモデルの生成、表示、関節角度の指定が可能である。さらに、

```
(send (send r :end-coords) :draw-on :flush t)
```

とすると、ロボットの end-coords(端点座標系)の表示が可能であるが、マウスイベントが発生すると消えてしまう。恒久的に表示するためには

```
(objects (list r (send r :end-coords)))
```

とするとよい。

次に、ヤコビアン、逆運動学の例を示す。まず基本になるのが、

```
(send r :link-list (send r :end-coords :parent))
```

として得られるリンクのリストである。これはロボットのルート(胴体)から引数となるリンクまでのたどれるリンクを返す。

:calc-jacobian-from-link-list メソッドはリンクのリストを引数にとり、この各リンクに存在するジョイント(関節)に対応するヤコビアンを計算することができる。また、:move-target キーワード引数でエンドエフェクタの座標系を指定して、その他のキーワード引数については後述する。

```
(dotimes (i 100)
  (setq j (send r :calc-jacobian-from-link-list
    (send r :link-list (send r :end-coords :parent))
    :move-target (send r :end-coords)
    :rotation-axis t
    :translation-axis t))
  (setq j# (sr-inverse j))
  (setq da (transform j# #f(1 0 0 0 0 0)))
  ;;(setq da (transform j# #f(0 0 0 0 -1 0)))
  (send r :angle-vector (v+ (send r :angle-vector) da))
  (send *irtviewer* :draw-objects)
)
```

ここではリンクの長さ（ジョイントの数）は3個なので6行3列のヤコビアン(j)が計算される．この逆行列(j#)を作り，位置姿勢の6自由度の目標速度・角速度(#f(1 0 0 0 0 0))を与えると，それに対応する関節速度(da)が計算でき，これを現在の関節角度に足している((v+ (send r :angle-vector) da))．

次に，ロボットの端点作業の位置は合わせるが姿勢は拘束せず任意のままでよい，という場合の例を示す．ここでは，:calc-jacobian-from-link-listのオプション引数として:rotation-axis, :translation-axisがあり，それぞれ位置，姿勢での拘束条件を示す．tは三軸拘束，nilは拘束なし，その他に:x, :y, :zを指定することができる．

```
(setq translation-axis t)
(setq rotation-axis nil)
(dotimes (i 2000)
  (setq j (send r :calc-jacobian-from-link-list
    (send r :link-list (send r :end-coords :parent))
    :move-target (send r :end-coords)
    :rotation-axis rotation-axis
    :translation-axis translation-axis))
  (setq j# (sr-inverse j))
  (setq c (make-cascoords :pos (float-vector (* 100 (sin (/ i 500.0))) 0 200)))
  (setq dif-pos (send (send r :end-coords) :difference-position c))
  (setq da (transform j# dif-pos))
  (send r :angle-vector (v+ (send r :angle-vector) da))
  (send *irtviewer* :draw-objects :flush nil)
  (send c :draw-on :flush t)
)
```

ここでは位置の三軸のみを拘束した3行3列のヤコビアンを計算し，この逆行列からロボットの関節に速度を与えている．さらに，ここでは

```
(send *irtviewer* :draw-objects :flush nil)
```

として\*irtviewer\*に画面を描画しているが，実際にディスプレイに表示するフラッシュ処理は行わず，その次の行の

```
(send c :draw-on :flush t)
```

で目標座標は表示し，かつフラッシュ処理を行っている．

上記の計算をまとめた逆運動学メソッドが:inverse-kinematicsである．第一引数に目標座標系を指定し，ヤコビアン計算のときと同様にキーワード引数で:move-target, :translation-axis, :rotation-axisを指定する．また，:debug-viewキーワード引数にtを与えると計算中の様子をテキスト並びに視覚的に提示してくれる．

```
(setq c (make-cascoords :pos #f(100 0 0) :rpy (float-vector 0 pi 0)))
(send r :inverse-kinematics c
  :link-list (send r :link-list (send r :end-coords :parent))
  :move-target (send r :end-coords)
  :translation-axis t
  :rotation-axis t
  :debug-view t)
```

逆運動学が失敗する場合のサンプルとして以下のプログラムを見てみよう．

```
(dotimes (i 400)
  (setq c (make-cascoords
            :pos (float-vector (+ 100 (* 80 (sin (/ i 100.0))))) 0 0)
            :rpy (float-vector 0 pi 0)))
  (send r :inverse-kinematics c
        :link-list (send r :link-list (send r :end-coords :parent))
        :move-target (send r :end-coords) :translation-axis t :rotation-axis t)
  (x::window-main-one)
  (send *irtviewer* :draw-objects :flush nil)
  (send c :draw-on :flush t)
)
```

このプログラムを実行すると以下のようなエラーが出てくる．

```
;; inverse-kinematics failed.
;; dif-pos : #f(11.7826 0.0 0.008449)/(11.7826/1)
;; dif-rot : #f(0.0 2.686130e-05 0.0)/(2.686130e-05/0.017453)
;; coords : #<coordinates #X4bcccb0 0.0 0.0 0.0 / 0.0 0.0 0.0>
;; angles : (14.9993 150 15.0006)
;; args : ((#<cascaded-coords #X4b668a0 39.982 0.0 0.0 / 3.142 1.225e-16 3.142>) :link-list (#<bodyset-link #X4cf8e60 12 0.0 0.0 20.0 / 0.0 0.262 0.0> #<bodyset-link #X4cc8008 13 25.866 0.0 116.597 / 3.142 0.262 3.142> #<bodyset-link #X4c7a0d0 14 51.764 0.0 20.009 / 3.142 2.686e-05 3.142>) :move-target;; #<cascaded-coords #X4c93640 51.764 0.0 0.009 / 3.142 2.686e-05 3.142> :translation-axis t :rotation-axis t)
```

これは、関節の駆動範囲の制限から目標位置に手先が届かない状況である．このような場面では、例えば、手先の位置さえ目標位置に届けばよく姿勢を無視してよい場合 `:rotation-axis nil` と指定することができる．

また、`:thre` や `:rthre` を使うことで逆運動学計算の終了条件である位置姿勢の誤差を指定することができる．正確な計算が求められていない状況ではこの値をデフォルトの 1, (`deg2rad 1`) より大きい値を利用するのもよい．

また、逆運動学の計算に失敗した場合、デフォルトでは逆運動学計算を始める前の姿勢まで戻るが、`:revert-if-fail` というキーワード引数を `nil` と指定すると、指定されたの回数の計算を繰り返し替えたあと、その姿勢のまま回数から抜けてくる．指定の回数もまた、`:stop` というキーワード引数で指定することができる．

```
(setq c (make-cascoords :pos #f(300 0 0) :rpy (float-vector 0 pi 0)))
(send r :inverse-kinematics c
      :link-list (send r :link-list (send r :end-coords :parent))
      :move-target (send r :end-coords)
      :translation-axis t
      :rotation-axis nil
      :revert-if-fail nil)
```

### 18.3.2 irteus のサンプルプログラムにおける例

`cascaded-coords` クラスでは

- `(:link-list (to &optional form))`
- `(:calc-jacobian-from-link-list (link-list &key move-target (rotation-axis nil)))`

というメソッドが用意されている．

前者はリンクを引数として、ルートリンクからこのリンクまでの経路を計算し、リンクのリストとして返す．後者はこのリンクのリストを引数とし、`move-target` 座標系をに対するヤコビアンを計算する．

`concatenate result-type a b` は `a b` を連結し `result-type` 型に変換し返し、`scale a b` はベクトル `b` の全ての要素をスカラー `a` 倍し、`matrix-log` は行列対数関数を計算する．

```
(if (not (boundp 'irtviewer*)) (make-irtviewer))
```



```
(load "irteus/demo/sample-arm-model.l")
(setq *sarm* (instance sarmclass :init))
(send *sarm* :reset-pose)
(setq *target* (make-coords :pos #f(350 200 400)))
(objects (list *sarm* *target*))

(do-until-key
  ;; step 3
  (setq c (send *sarm* :end-coords))
  (send c :draw-on :flush t)
  ;; step 4
  ;; step 4
  (setq dp (scale 0.001 (v- (send *target* :worldpos) (send c :worldpos)))) ;; mm->m
  dw (matrix-log (m* (transpose (send c :worldrot)) (send *target* :worldrot))))
  (format t "dp = ~7,3f ~7,3f ~7,3f, dw = ~7,3f ~7,3f ~7,3f~%"
    (elt dp 0) (elt dp 1) (elt dp 2)
    (elt dw 0) (elt dw 1) (elt dw 2))
  ;; step 5
  (when (< (+ (norm dp) (norm dw)) 0.01) (return))
  ;; step 6
  (setq ll (send *sarm* :link-list (send *sarm* :end-coords :parent)))
  (setq j (send *sarm* :calc-jacobian-from-link-list
    ll :move-target (send *sarm* :end-coords)
    :translation-axis t :rotation-axis t))
  (setq q (scale 1.0 (transform (pseudo-inverse j) (concatenate float-vector dp dw))))
  ;; step 7
  (dotimes (i (length ll))
    (send (send (elt ll i) :joint) :joint-angle (elt q i) :relative t))
  ;; draw
  (send *irtviewer* :draw-objects)
  (x::window-main-one))
```

実際のプログラミングでは:inverse-kinematics というメソッドが用意されており、ここでは特異点や関節リミットの回避、あるいは自己衝突回避等の機能が追加されている。

### 18.3.3 実際のロボットモデル

実際のロボットや環境を利用した実践的なサンプルプログラムを見てみよう。

まず、最初はロボットや環境のモデルファイルを読み込む。これらのファイルは\$EUSDIR/models に、これらのファイルをロードしインスタンスを生成するプログラムは以下のように書くことができる。(room73b2) や (h7) はこれらのファイル内で定義されている関数である。ロボットのモデル(robot-model) は irtrobot.l ファイルで定義されており、cascaded-link クラスの子クラスになっている。ロボットとは larm, rarm, lleg, rleg, head のリンクのツリーからなるものとして定義されており、(send \*robot\* :larm) や (send \*robot\* :head) としてロボットのリム(limb)にアクセスでき、右手の逆運動学、左手の逆運動学等という利用方法が可能になっている。

```
(load "models/room73b2-scene.l")
(load "models/h7-robot.l")
(setq *room* (room73b2))
(setq *robot* (h7))
(objects (list *robot* *room*))
```

ロボットには:reset-pose というメソッドがありこれで初期姿勢をとることができる。

```
(send *robot* :reset-pose)
```

次に、ロボットを部屋の中で移動させたい。部屋内の代表的な座標は (send \*room\* :spots) で取得できる。この中から目的の座標を得る場合はその座標の名前を引数として:spot メソッドを呼び出す。ちなみに、このメソッドの定義は prog/jskeus/irteus/irtscene.l にあり

```
(defmethod scene-model
  (:spots
   (&optional name)
   (append
    (mapcan
     #'(lambda(x)(if (derivedp x scene-model) (send x :spots name) nil))
     objs)
    (mapcan #'(lambda (o)
      (if (and (eq (class o) cascaded-coords)
        (or (null name) (string= name (send o :name))))
        (list o)))
      objs)))
  (:spot
   (name)
   (let ((r (send self :spots name)))
     (case (length r)
      (0 (warning-message 1 "could not found spot(~A)" name) nil)
      (1 (car r))
      (t (warning-message 1 "found multiple spot ~A for given name(~A)" r name) (car r))))))
)
```

となっている。

ロボットもまた `coordinates` クラスの子クラスなので `move-to` メソッドを利用できる。また、このロボットの原点は腰にあるので足が地面につくように `locate` メソッドを使って移動する。

```
(send *robot* :move-to (send *room* :spot "cook-spot") :world)
(send *robot* :locate #f(0 0 550))
```

現状では `*irtviewer*` の画面上でロボットが小さくなっているので、以下のメソッド利用し、ロボットが画面いっぱいになるように調整する。

```
(send *irtviewer* :look-all
  (geo::make-bounding-box
   (flatten (send-all (send *robot* :bodies) :vertices))))
```

次に環境中の物体を選択する。ここでは `:object` メソッドを利用する。これは、`:spots`、`:spot` と同様の振る舞いをするため、どのような物体があるかは、`(send-all (send *room* :objects) :name)` として知ることができる。`room73b2-kettle` の他に `room73b2-mug-cup` や `room73b2-knife` 等を利用するとよい。

```
(setq *kettle* (send *room* :object "room73b2-kettle"))
```

環境モデルの初期化直後は物体は部屋に `assoc` されているため、以下の用に親子関係を解消しておく。こうしないと物体を把持するなどの場合に問題が生じる。

```
(if (send *kettle* :parent) (send (send *kettle* :parent) :dissoc *kettle*))
```

ロボットの視線を対象物に向けるためのメソッドとして以下のようなものがある。

```
(send *robot* :head :look-at (send *kettle* :worldpos))
```

対象物体には、その物体を把持するための利用したらよい座標系が `:handle` メソッドとして記述されている場合がある。このメソッドはリストを返すため以下の様に `(car (send *kettle* :handle))` としてその座標系を知ることができる。この座標がどこにあるか確認するためには `(send (car (send *kettle* :handle)) :draw-on :flush)` とするとよい。

したがってこの物体手を伸ばすためには

```
(send *robot* :larm :inverse-kinematics
  (car (send *kettle* :handle))
  :link-list (send *robot* :link-list (send *robot* :larm :end-coords :parent))
  :move-target (send *robot* :larm :end-coords)
  :rotation-axis :z
  :debug-view t)
```

となる。

ここで、ロボットの手先と対象物体の座標系を連結し、

```
(send *robot* :larm :end-coords :assoc *kettle*)
```

以下の様にして世界座標系で 100[mm] 持ち上げることができる .

```
(send *robot* :larm :move-end-pos #f(0 0 100) :world
  :debug-view t :look-at-target t)
```

:look-at-target は移動中に首の向きを常に対象を見つづけるようにするという指令である .

#### 18.3.4 inverse-kinematics の target-coords に関数を指定する例

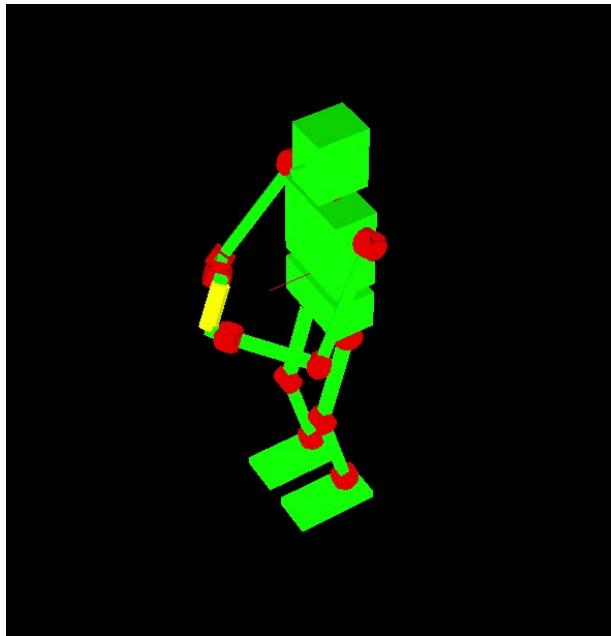


図 22: Example of Dual Arm InverseKinematics

:inverse-kinematics の引数 target-coords は coordinates クラス以外に coordinates クラスを返す関数を指定することができる。以下に示すプログラムは 2 つの腕を利用してカクテルをふる動作を行うものである (Fig.?? )。

```
(load "irteus/demo/sample-robot-model.1")
(setq *robot* (instance sample-robot :init))
(setq *obj* (make-cylinder 20 100))
(send *obj* :set-color #f(1 1 0))
(send *robot* :reset-pose)
(objects (list *robot* *obj*))

(send *robot* :inverse-kinematics
  (list (make-coords :pos #f(400 0 0)))
  :move-target
  (list (send *robot* :larm :end-coords))
  :link-list
  (list (send *robot* :link-list
    (send (send *robot* :larm :end-coords) :parent)
    (car (send *robot* :larm :links))))
  :translation-axis (list t)
  :rotation-axis (list nil))

(let* ((cnt 0.0))
  (do-until-key
    (incf cnt 0.1)
```

```
(send *robot* :inverse-kinematics
  (list (make-coords :pos (float-vector (+ 400 (* 100 (sin cnt))) (* 50 (cos cnt)) 0))
        #'(lambda ()
              (send (send (send *robot* :larm :end-coords) :copy-worldcoords)
                    :translate #f(0 0 100) :local)))
  :move-target
  (list (send *robot* :larm :end-coords)
        (send *robot* :rarm :end-coords))
  :link-list
  (list (send *robot* :link-list
              (send (send *robot* :larm :end-coords) :parent)
                    (car (send *robot* :larm :links))))
        (send *robot* :link-list
              (send (send *robot* :rarm :end-coords) :parent)
                    (car (send *robot* :rarm :links))))
  :translation-axis (list :z t)
  :rotation-axis (list nil :z))
(send *obj* :newcoords (send (send *robot* :larm :end-coords) :copy-worldcoords))
(send *irtviewer* :draw-objects))

(list (make-coords :pos (float-vector (+ 400 (* 100 (sin cnt))) (* 50 (cos cnt)) 0))
      #'(lambda ()
            (send (send (send *robot* :larm :end-coords) :copy-worldcoords)
                  :translate #f(0 0 100) :local)))
```

の行で実際に target-coords に関数を指定している。この例では、まずカクテルを持つ左手の位置を最初に決める。この時に :translation-axis :z, :rotation-axis nil となっているため、z 方向の移動量と回転方向は左手の逆運動学の計算に考慮されない。そして、決まった左手の位置に対して関数が評価されることで手先の local 座標から見て z 方向に 100 の位置に対して右手の位置が決まる。この時、右手の拘束条件は :translation-axis t, :rotation-axis :z となっているため z 方向、つまりカクテルの長さ方向を軸としてその軸に対する回転は許した条件で逆運動学を解くことになる。このように、拘束条件を踏まえて逆運動学を解きたい場合には target-coords を関数として扱うことが必要になる。

### 18.3.5 重心位置を考慮した fullbody-inverse-kinematics の例

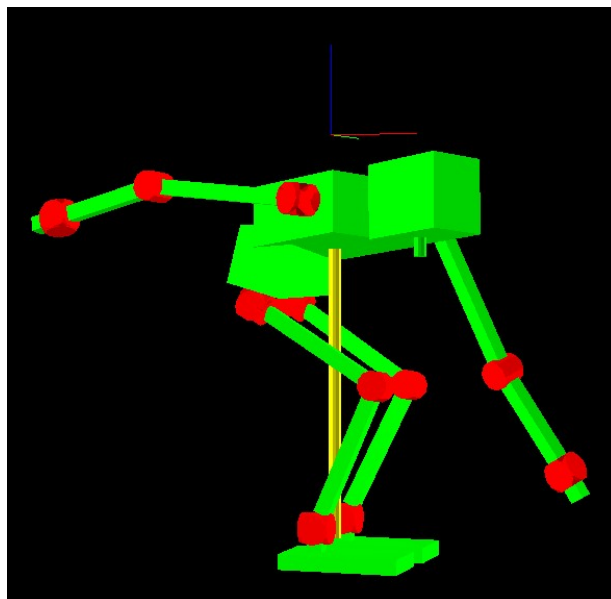


図 23: Example of InverseKinematics with root link virtual joint

`:fullbody-inverse-kinematics` はロボットの関節に加えてベースリンク仮想ジョイントを駆動した逆運動学を解く関数である。以下に示すプログラムは、両足を地面に固定し、重心を両足の上に位置させた状態で、左手を目標に到達させる動作を行うものである。

```
(load "irteus/demo/sample-robot-model.l")
(setq *robot* (instance sample-robot :init))
(send *robot* :reset-pose)
(setq *obj* (make-cylinder 10 600))
(send *obj* :rotate pi :x)
(send *obj* :set-color #f(1 1 0))
(objects (list *robot* *obj*))

(let* ((rleg-coords (send *robot* :rleg :end-coords :copy-worldcoords))
      (lleg-coords (send *robot* :lleg :end-coords :copy-worldcoords)))
  (send *robot* :torso :waist-p :joint-angle 10)
  (send *robot* :fullbody-inverse-kinematics
    (list rleg-coords
          lleg-coords
          (make-coords :pos (float-vector 400 100 -600)))
    :move-target
    (list (send *robot* :rleg :end-coords)
          (send *robot* :lleg :end-coords)
          (send *robot* :larm :end-coords))
    :link-list
    (list (send *robot* :link-list (send *robot* :rleg :end-coords :parent))
          (send *robot* :link-list (send *robot* :lleg :end-coords :parent))
          (send *robot* :link-list (send *robot* :larm :end-coords :parent)))
    :translation-axis (list t t t)
    :rotation-axis (list t t nil)
    :target-centroid-pos (midpoint 0.5
                                  (send *robot* :rleg :end-coords :worldpos)
                                  (send *robot* :lleg :end-coords :worldpos))
    :cog-translation-axis :z)
  (send *obj* :locate (send *robot* :centroid) :world)
  (send *irtviewer* :draw-objects))

(list rleg-coords
      lleg-coords
      (make-coords :pos (float-vector 400 100 -600)))
```

の行で `target-coords` に右足、左足、左手の目標位置姿勢を指定している。右足、左足は動かさないため、現在の座標をコピーしたものを与えている。このときに、`:translation-axis (list t t t)`、`:rotation-axis (list t t nil)` となっているため、右足、左足は位置姿勢を完全に拘束し、左手は姿勢の回転は許した条件で逆運動学を解くことになる。

```
:target-centroid-pos (midpoint 0.5 (send *robot* :rleg :end-coords :worldpos)
                           (send *robot* :lleg :end-coords :worldpos))
:cog-translation-axis :z)
```

の行では重心の逆運動学を指定している。`:cog-translation-axis :z` で  $z$  方向の重心の移動は許した状態で、`:target-centroid-pos` で目標重心位置として両足の中間の座標を与えることによって、重心の  $xy$  座標を両足の中間に一致させる条件のもとで逆運動学を解くことができる。これらの引数は、デフォルト値になっているので、省略可能である。

### 18.3.6 外力を考慮した `fullbody-inverse-kinematics` を解く例

ロボットが外力、外モーメントを受ける場合、外力による足裏まわりのモーメントと釣り合うようにロボットの重心をオフセットすることによって、バランスをとることができる。以下に示すプログラムは両手に外力、外モーメントが加わる場合に、両手両足を目標の位置に到達させかつバランスが取れる姿勢を逆運動学によって求めるものである。

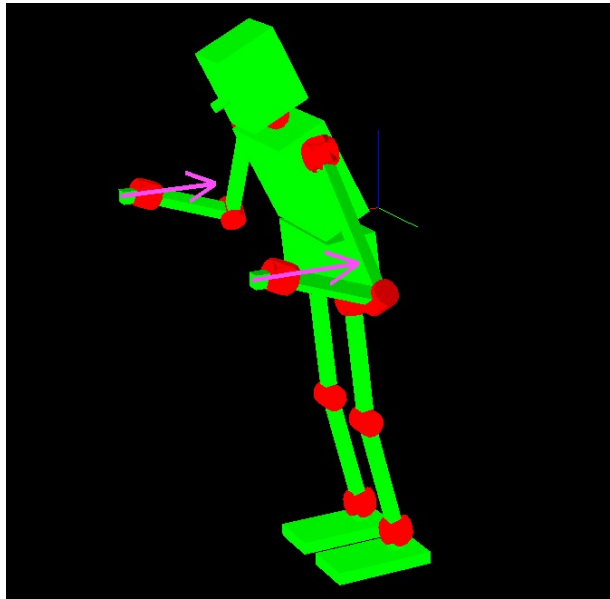


図 24: Example of InverseKinematics with external force

```
(load "irteus/demo/sample-robot-model.l")
(setq *robot* (instance sample-robot :init))
(send *robot* :reset-pose)
(setq *obj* (make-cylinder 10 600))
(objects (list *robot*))

(let* ((force-list '(#f(-20 0 0) #f(-20 0 0)))
      (moment-list '(#f(10 0 0) #f(10 0 0))))

  (send *robot* :fullbody-inverse-kinematics
    (list (send *robot* :rleg :end-coords :copy-worldcoords)
          (send *robot* :lleg :end-coords :copy-worldcoords)
          (make-coords :pos #f(400 -300 0))
          (make-coords :pos #f(400 300 0)))
    :move-target (mapcar #'(lambda (x)
                              (send *robot* x :end-coords))
                          (list :rleg :lleg :rarm :larm))
    :link-list (mapcar #'(lambda (x)
                           (send *robot* :link-list (send *robot* x :end-coords :parent)))
                       (list :rleg :lleg :rarm :larm))
    :centroid-offset-func #'(lambda () (send *robot* :calc-static-balance-point
                                              :force-list force-list
                                              :moment-list moment-list))
    :target-centroid-pos (midpoint 0.5 (send *robot* :rleg :end-coords :worldpos)
                                   (send *robot* :lleg :end-coords :worldpos))
    :cog-translation-axis :z)
  (send *irtviewer* :draw-objects)

  ;; draw force
  (mapcar
    #'(lambda (f cc)
      (let* ((prev-color (send *viewer* :viewsurface :color))
             (prev-width (send *viewer* :viewsurface :line-width)))
        (send *viewer* :viewsurface :color #F(1 0.3 1))
        (send *viewer* :viewsurface :line-width 5)
        (send *irtviewer* :viewer :draw-arrow
          (send cc :worldpos)
          (v+ (send cc :worldpos) (scale 10 f)))
        (send *viewer* :viewsurface :color prev-color)
        (send *viewer* :viewsurface :line-width prev-width)))
    force-list
    (list (send *robot* :rarm :end-coords)
```

```
(send *robot* :larm :end-coords)))
(send *irtviewer* :viewer :viewsurface :flush)
)
```

この例では、

```
:centroid-offset-func #'(lambda () (send *robot* :calc-static-balance-point
                                         :force-list force-list
                                         :moment-list moment-list)))
```

の行で外力、外モーメントを考慮している。force-list は右手に作用する外力と左手に作用する外力のリスト、force-list は右手に作用する外モーメントと左手に作用する外モーメントのリストであり、単位はそれぞれ [N]、[Nm] である。:calc-static-balance-point は、現在の両手の位置に作用する外力外モーメントと現在の重心の位置に作用する重力に対して釣り合う足裏圧力中心の位置を返す関数である。:centroid-offset-func は float-vector クラスを返す関数を指定することができ、現在の重心位置の代わりにこの関数の返り値を用いて目標重心位置との距離を縮める逆運動学を解く。:cog-translation-axis :z で z 方向の重心の移動は許した状態で:target-centroid-pos で目標重心位置として両足の中間の座標を与えることによって、:centroid-offset-func の返り値、即ち外力に釣り合いがとれる足裏圧力中心の xy 座標を、両足の中間に一致させる逆運動学を解くことができる。

## 18.4 ロボットモデル

ロボットの身体はリンクとジョイントから構成されるが、それぞれ bodyset-link と joint クラスを利用しモデル絵を作成する。ロボットの身体はこれらの要素を含んだ cascaded-link という、連結リンクとしてモデルを生成する。

実際には joint は抽象クラスであり rotational-joint, linear-joint, wheel-joint, omniwheel-joint, sphere-joint を選択肢、また四肢を持つロボットの場合は cascaded-link ではなく robot-model クラスを利用する。

### joint

[クラス]

:super      **propertied-object**

:slots      parent-link child-link joint-angle min-angle max-angle default-coords joint-velocity joint

### :init

[method]

```
key (name (intern (format nil joint A (system:address self)) KEYWORD))
((:child-link click))
((:parent-link plink))
(min -90)
(max 90)
((:max-joint-velocity mjv))
((:max-joint-torque mjt))
((:joint-min-max-table mm-table))
((:joint-min-max-target mm-target))
&allow-other-keys
```

abstract class of joint, users need to use rotational-joint, linear-joint, sphere-joint, 6dof-joint, wheel-joint or omniwheel-joint.

use :parent-link/:child-link for specifying links that this joint connect to and :min/:max for range of joint angle in degree.

- :min-angle** *Optional v* [メソッド]  
 If *v* is set, it updates min-angle of this instance. :min-angle returns minimal angle of this joint in degree.
- :max-angle** *Optional v* [メソッド]  
 If *v* is set, it updates max-angle of this instance. :max-angle returns maximum angle of this joint in degree.
- :parent-link** *Optional args* [メソッド]  
 Returns parent link of this joint. if any arguments is set, it is passed to the parent-link.
- :child-link** *Optional args* [メソッド]  
 Returns child link of this joint. if any arguments is set, it is passed to the child-link.
- :joint-dof** [メソッド]  
 Returns Degree of Freedom of this joint.
- :speed-to-angle** *Optional args* [メソッド]  
 Returns values in deg/mm unit of input value in SI(rad/m) unit.
- :angle-to-speed** *Optional args* [メソッド]  
 Returns values in SI(rad/m) unit of input value in deg/mm unit.
- :joint-velocity** *Optional jv* [メソッド]  
 If *jv* is set, it updates joint-velocity of this instance. :joint-velocity returns velocity of this joint in SI(m/s, rad/s) unit.
- :joint-acceleration** *Optional ja* [メソッド]  
 If *ja* is set, it updates joint-acceleration of this instance. :joint-acceleration returns acceleration of this joint in SI(m/s<sup>2</sup>, rad/s<sup>2</sup>) unit.
- :joint-torque** *Optional jt* [メソッド]  
 If *jt* is set, it updates joint-torque of this instance. :joint-torque returns torque of this joint in SI(N, Nm) unit.
- :max-joint-velocity** *Optional mju* [メソッド]  
 If *mju* is set, it updates min-joint-velocity of this instance. :min-joint-velocity returns velocity of this joint in SI(m/s, rad/s) unit.
- :max-joint-torque** *Optional mjt* [メソッド]  
 If *mjt* is set, it updates min-joint-torque of this instance. :min-joint-torque returns velocity of this joint in SI(N, Nm) unit.
- :calc-dav-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]
- :calc-jacobian** *Optional args* [メソッド]
- :joint-min-max-table** *Optional mm-table* [メソッド]
- :joint-min-max-target** *Optional mm-target* [メソッド]
- :joint-min-max-table-angle-interpolate** *target-angle min-or-max* [メソッド]



- :joint-min-max-table-min-angle** *Optional (target-angle (send joint-min-max-target :joint-angle))* [メソッド]
- :joint-min-max-table-max-angle** *Optional (target-angle (send joint-min-max-target :joint-angle))* [メソッド]
- :max-joint-torque** *Optional mjt* [メソッド]  
 If mjt is set, it updates min-joint-torque of this instance. :min-joint-torque returns velocity of this joint in SI(N, Nm) unit.
- :max-joint-velocity** *Optional mjv* [メソッド]  
 If mjv is set, it updates min-joint-velocity of this instance. :min-joint-velocity returns velocity of this joint in SI(m/s, rad/s) unit.
- :joint-torque** *Optional jt* [メソッド]  
 If jt is set, it updates joint-torque of this instance. :joint-torque returns torque of this joint in SI(N, Nm) unit.
- :joint-acceleration** *Optional ja* [メソッド]  
 If ja is set, it updates joint-acceleration of this instance. :joint-acceleration returns acceleration of this joint in SI(m/s<sup>2</sup>, rad/s<sup>2</sup>) unit.
- :joint-velocity** *Optional jv* [メソッド]  
 If jv is set, it updates joint-velocity of this instance. :joint-velocity returns velocity of this joint in SI(m/s, rad/s) unit.
- :angle-to-speed** *Rest args* [メソッド]  
 Returns values in SI(rad/m) unit of input value in deg/mm unit.
- :speed-to-angle** *Rest args* [メソッド]  
 Returns values in deg/mm unit of input value in SI(rad/m) unit.
- :joint-dof** [メソッド]  
 Returns Degree of Freedom of this joint.
- :child-link** *Rest args* [メソッド]  
 Returns child link of this joint. if any arguments is set, it is passed to the child-link.
- :parent-link** *Rest args* [メソッド]  
 Returns parent link of this joint. if any arguments is set, it is passed to the parent-link.
- :max-angle** *Optional v* [メソッド]  
 If v is set, it updates max-angle of this instance. :max-angle returns maximum angle of this joint in degree.
- :min-angle** *Optional v* [メソッド]  
 If v is set, it updates min-angle of this instance. :min-angle returns minimal angle of this joint in degree.
- :init** [method]  
*key (name (intern (format nil joint A (system:address self)) KEYWORD))*  
*((:child-link clink))*  
*((:parent-link plink))*  
*(min -90)*  
*(max 90)*

```
((:max-joint-velocity mjb))
((:max-joint-torque mjt))
((:joint-min-max-table mm-table))
((:joint-min-max-target mm-target))
&allow-other-keys
```

abstract class of joint, users need to use rotational-joint, linear-joint, sphere-joint, 6dof-joint, wheel-joint or omniwheel-joint.

use :parent-link/:child-link for specifying links that this joint connect to and :min/:max for range of joint angle in degree.

**:joint-min-max-table-max-angle** *Optional (target-angle (send joint-min-max-target :joint-angle))* [メソッド]

**:joint-min-max-table-min-angle** *Optional (target-angle (send joint-min-max-target :joint-angle))* [メソッド]

**:joint-min-max-table-angle-interpolate** *target-angle min-or-max* [メソッド]

**:joint-min-max-target** *Optional mm-target* [メソッド]

**:joint-min-max-table** *Optional mm-table* [メソッド]

**:calc-jacobian** *rest args* [メソッド]

**:calc-dav-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]

**rotational-joint** [クラス]

```
:super      joint
:slots      axis
```

**:init** [method]

```
rest args key ((:axis ax) :z)
((:max-joint-velocity mjb) 5)
((:max-joint-torque mjt) 100)
&allow-other-keys
```

create instance of rotational-joint. :axis is either (:x, :y, :z) or vector. :min-angle and :max-angle takes in radius, but velocity and torque are given in SI units.

**:joint-angle** [method]

```
Optional v key relative
&allow-other-keys
```

Return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint angle. v is rotational value in degree.

**:joint-dof** [メソッド]

Returns DOF of rotational joint, 1.

**:speed-to-angle** *v* [メソッド]

Returns degree of given input in radian

**:angle-to-speed** *v* [メソッド]

Returns radian of given input in degree

**:calc-angle-speed-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]

**:calc-jacobian** *ℰrest args* [メソッド]

**:angle-to-speed** *v* [メソッド]

Returns radian of given input in degree

**:speed-to-angle** *v* [メソッド]

Returns degree of given input in radian

**:joint-dof** [メソッド]

Returns DOF of rotational joint, 1.

**:joint-angle** [method]

*ℰoptional v ℰkey* relative  
&allow-other-keys

Return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint angle. v is rotational value in degree.

**:init** [method]

*ℰrest args ℰkey* ((:axis ax) :z)  
((:max-joint-velocity mjv) 5)  
((:max-joint-torque mjt) 100)  
&allow-other-keys

create instance of rotational-joint. :axis is either (:x, :y, :z) or vector. :min-angle and :max-angle takes in radius, but velocity and torque are given in SI units.

**:calc-jacobian** *ℰrest args* [メソッド]

**:calc-angle-speed-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]

**linear-joint** [クラス]

:super     **joint**  
:slots     axis

**:init** [method]

*ℰrest args ℰkey* ((:axis ax) :z)  
((:max-joint-velocity mjv) (/ pi 4))  
((:max-joint-torque mjt) 100)  
&allow-other-keys

Create instance of linear-joint. :axis is either (:x, :y, :z) or vector. :min-angle and :max-angle takes in [mm], but velocity and torque are given in SI units.

**:joint-angle** [method]

*ℰoptional v ℰkey* relative  
&allow-other-keys

return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint angle. v is linear value in [mm].

**:joint-dof** [メソッド]

Returns DOF of linear joint, 1.

**:speed-to-angle** *v* [メソッド]  
Returns [mm] of given input in [m]

**:angle-to-speed** *v* [メソッド]  
Returns [m] of given input in [mm]

**:calc-angle-speed-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]

**:calc-jacobian** *ℰrest args* [メソッド]

**:angle-to-speed** *v* [メソッド]  
Returns [m] of given input in [mm]

**:speed-to-angle** *v* [メソッド]  
Returns [mm] of given input in [m]

**:joint-dof** [メソッド]  
Returns DOF of linear joint, 1.

**:joint-angle** [method]  
*ℰoptional v ℰkey* relative  
&allow-other-keys  
return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint angle. v is linear value in [mm].

**:init** [method]  
*ℰrest args ℰkey* ((:axis ax) :z)  
((:max-joint-velocity mjv) (/ pi 4))  
((:max-joint-torque mjt) 100)  
&allow-other-keys  
Create instance of linear-joint. :axis is either (:x, :y, :z) or vector. :min-angle and :max-angle takes in [mm], but velocity and torque are given in SI units.

**:calc-jacobian** *ℰrest args* [メソッド]

**:calc-angle-speed-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]

**wheel-joint** [クラス]

:super **joint**  
:slots axis

**:init** [method]  
*ℰrest args ℰkey* (min (float-vector \*-inf\*\*inf\*))  
(max (float-vector \*inf\*\*inf\*))  
((:max-joint-velocity mjv) (float-vector (/ 0.08 0.05) (/ pi 4)))  
((:max-joint-torque mjt) (float-vector 100 100))  
&allow-other-keys  
Create instance of wheel-joint.

**:joint-angle** [method]  
*ℰoptional v ℰkey* relative

&allow-other-keys

return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint angle. v is joint-angle vector, which is (float-vector translation-x[mm] rotation-z[deg])

**:joint-dof** [メソッド]

Returns DOF of linear joint, 2.

**:speed-to-angle** *dv* [メソッド]

Returns [mm/deg] of given input in SI unit [m/rad]

**:angle-to-speed** *dv* [メソッド]

Returns SI unit [m/rad] of given input in [mm/deg]

**:calc-angle-speed-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]

**:calc-jacobian** *fik row column joint paxis child-link world-default-coords child-reverse move-target transform-coords rotation-axis translation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-v3 tmp-v3a tmp-v3b tmp-m33* [メソッド]

**:angle-to-speed** *dv* [メソッド]

Returns SI unit [m/rad] of given input in [mm/deg]

**:speed-to-angle** *dv* [メソッド]

Returns [mm/deg] of given input in SI unit [m/rad]

**:joint-dof** [メソッド]

Returns DOF of linear joint, 2.

**:joint-angle** [method]

*ℰoptional v ℰkey* relative

&allow-other-keys

return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint angle. v is joint-angle vector, which is (float-vector translation-x[mm] rotation-z[deg])

**:init** [method]

*ℰrest args ℰkey* (min (float-vector \*-inf\*\*inf\*))

(max (float-vector \*-inf\*\*inf\*))

((:max-joint-velocity mjv) (float-vector (/ 0.08 0.05) (/ pi 4)))

((:max-joint-torque mjt) (float-vector 100 100))

&allow-other-keys

Create instance of wheel-joint.

**:calc-jacobian** *fik row column joint paxis child-link world-default-coords child-reverse move-target transform-coords rotation-axis translation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-v3 tmp-v3a tmp-v3b tmp-m33* [メソッド]

**:calc-angle-speed-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]

**omniwheel-joint** [クラス]

**:super** **joint**

**:slots** **axis**

<b>:init</b>	[method]
$\mathcal{E}rest$ args $\mathcal{E}key$ (min (float-vector *-inf**-inf**-inf*)) (max (float-vector *inf**inf**inf*)) ((:max-joint-velocity mjv) (float-vector (/ 0.08 0.05) (/ 0.08 0.05) (/ pi 4))) ((:max-joint-torque mjt) (float-vector 100 100 100)) &allow-other-keys create instance of omniwheel-joint.	
<b>:joint-angle</b>	[method]
$\mathcal{E}optional$ v $\mathcal{E}key$ relative &allow-other-keys return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint angle. v is joint-angle vector, which is (float-vector translation-x[mm] translation-y[mm] rotation-z[deg])	
<b>:joint-dof</b>	[メソッド]
Returns DOF of linear joint, 3.	
<b>:speed-to-angle</b> dv	[メソッド]
Returns [mm/deg] of given input in SI unit [m/rad]	
<b>:angle-to-speed</b> dv	[メソッド]
Returns SI unit [m/rad] of given input in [mm/deg]	
<b>:calc-angle-speed-gain</b> dav i periodic-time	[メソッド]
<b>:calc-jacobian</b> fik row column joint paxis child-link world-default-coords child-reverse move-target transform-coords rotation-axis translation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-v3 tmp-v3a tmp-v3b tmp-m33	[メソッド]
<b>:angle-to-speed</b> dv	[メソッド]
Returns SI unit [m/rad] of given input in [mm/deg]	
<b>:speed-to-angle</b> dv	[メソッド]
Returns [mm/deg] of given input in SI unit [m/rad]	
<b>:joint-dof</b>	[メソッド]
Returns DOF of linear joint, 3.	
<b>:joint-angle</b>	[method]
$\mathcal{E}optional$ v $\mathcal{E}key$ relative &allow-other-keys return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint angle. v is joint-angle vector, which is (float-vector translation-x[mm] translation-y[mm] rotation-z[deg])	
<b>:init</b>	[method]
$\mathcal{E}rest$ args $\mathcal{E}key$ (min (float-vector *-inf**-inf**-inf*)) (max (float-vector *inf**inf**inf*)) ((:max-joint-velocity mjv) (float-vector (/ 0.08 0.05) (/ 0.08 0.05) (/ pi 4))) ((:max-joint-torque mjt) (float-vector 100 100 100)) &allow-other-keys create instance of omniwheel-joint.	

**:calc-jacobian** *fk row column joint paxis child-link world-default-coords child-reverse move-target transform-coords rotation-axis translation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-v3 tmp-v3a tmp-v3b tmp-m33* [メソッド]

**:calc-angle-speed-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]

**sphere-joint** [クラス]

:super joint  
:slots axis

**:init** [method]

*ℰrest args ℰkey* (min (float-vector \*-inf\*\*inf\*\*inf\*))  
(max (float-vector \*inf\*\*inf\*\*inf\*))  
((:max-joint-velocity mjv) (float-vector (/ pi 4) (/ pi 4) (/ pi 4)))  
((:max-joint-torque mjt) (float-vector 100 100 100))  
&allow-other-keys

Create instance of sphere-joint. min/max are defined as a region of angular velocity in degree.

**:joint-angle** [method]

*ℰoptional v ℰkey relative*  
&allow-other-keys

return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint angle.

v is joint-angle vector [deg] by axis-angle representation, i.e (scale rotation-angle-from-default-coords[deg] axis-unit-vector)

**:joint-angle-rpy** *ℰoptional v ℰkey relative* [メソッド]

Return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint-angle vector by RPY representation, i.e.  
(float-vector yaw[deg] roll[deg] pitch[deg])

**:joint-dof** [メソッド]

Returns DOF of linear joint, 3.

**:speed-to-angle** *dv* [メソッド]

Returns degree of given input in radian

**:angle-to-speed** *dv* [メソッド]

Returns radian of given input in degree

**:joint-euler-angle** [method]

*ℰkey* (axis-order '(z :y :x))  
((:child-rot m) (send child-link :rot))

Return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint-angle vector by euler representation.

**:calc-angle-speed-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]

**:calc-jacobian** *fk row column joint paxis child-link world-default-coords child-reverse move-target transform-coords rotation-axis translation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-v3 tmp-v3a tmp-v3b tmp-m33* [メソッド]

**:joint-euler-angle** [method]

*ℰkey* (axis-order '(z :y :x))

```
((:child-rot m) (send child-link :rot))
```

Return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint-angle vector by euler representation.

**:angle-to-speed** *dv* [メソッド]

Returns radian of given input in degree

**:speed-to-angle** *dv* [メソッド]

Returns degree of given input in radian

**:joint-dof** [メソッド]

Returns DOF of linear joint, 3.

**:joint-angle-rpy** *ℰoptional v ℰkey relative* [メソッド]

Return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint-angle vector by RPY representation, i.e.  
(float-vector yaw[deg] roll[deg] pitch[deg])

**:joint-angle** [method]

*ℰoptional v ℰkey relative*

&allow-other-keys

return joint-angle if v is not set, if v is given, set joint angle.

v is joint-angle vector [deg] by axis-angle representation, i.e (scale rotation-angle-from-default-coords[deg]  
axis-unit-vector)

**:init** [method]

```
ℰrest args ℰkey (min (float-vector *-inf**inf**inf*))  
(max (float-vector *inf**inf**inf*))  
((:max-joint-velocity mjv) (float-vector (/ pi 4) (/ pi 4) (/ pi 4)))  
((:max-joint-torque mjt) (float-vector 100 100 100))  
&allow-other-keys
```

Create instance of sphere-joint. min/max are defined as a region of angular velocity in degree.

**:calc-jacobian** *fik row column joint paxis child-link world-default-coords child-reverse move-target transform-coords rotation-axis translation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-v3 tmp-v3a tmp-v3b tmp-m33* [メソッド]

**:calc-angle-speed-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]

**6dof-joint** [クラス]

**:super** **joint**

**:slots** **axis**

**:init** [method]

```
ℰrest args ℰkey (min (float-vector *-inf**inf**inf**inf**inf**inf**inf*))  
(max (float-vector *inf**inf**inf**inf**inf**inf**inf*))  
((:max-joint-velocity mjv) (float-vector (/ 0.08 0.05) (/ 0.08 0.05) (/ 0.08 0.05) (/ pi 4) (/ pi 4) (/ pi 4)))  
((:max-joint-mjt mjt) (float-vector 100 100 100 100 100 100))  
(absolute-p nil)  
&allow-other-keys
```

Create instance of 6dof-joint.



**:joint-angle** [method]

*Optional v* *key* relative  
&allow-other-keys

Return joint-angle if *v* is not set, if *v* is given, set joint angle vector, which is 6D vector of 3D translation[mm] and 3D rotation[deg], i.e. (find-if #'(lambda (x) (eq (send (car x) :name) 'sphere-joint))) (documentation :joint-angle))

**:joint-angle-rpy** *Optional v* *key* relative [メソッド]

Return joint-angle if *v* is not set, if *v* is given, set joint angle. *v* is joint-angle vector, which is 6D vector of 3D translation[mm] and 3D rotation[deg], for rotation, please see (find-if #'(lambda (x) (eq (send (car x) :name) 'sphere-joint))) (documentation :joint-angle-rpy))

**:joint-dof** [メソッド]

Returns DOF of linear joint, 6.

**:speed-to-angle** *dv* [メソッド]

Returns [mm/deg] of given input in SI unit [m/rad]

**:angle-to-speed** *dv* [メソッド]

Returns SI unit [m/rad] of given input in [mm/deg]

**:calc-angle-speed-gain** *dav* *i* *periodic-time* [メソッド]

**:calc-jacobian** *fik* *row* *column* *joint* *paxis* *child-link* *world-default-coords* *child-reverse* *move-target* *transform-coords* *rotation-axis* *translation-axis* *tmp-v0* *tmp-v1* *tmp-v2* *tmp-v3* *tmp-v3a* *tmp-v3b* *tmp-m33* [メソッド]

**:angle-to-speed** *dv* [メソッド]

Returns SI unit [m/rad] of given input in [mm/deg]

**:speed-to-angle** *dv* [メソッド]

Returns [mm/deg] of given input in SI unit [m/rad]

**:joint-dof** [メソッド]

Returns DOF of linear joint, 6.

**:joint-angle-rpy** *Optional v* *key* relative [メソッド]

Return joint-angle if *v* is not set, if *v* is given, set joint angle. *v* is joint-angle vector, which is 6D vector of 3D translation[mm] and 3D rotation[deg], for rotation, please see (find-if #'(lambda (x) (eq (send (car x) :name) 'sphere-joint))) (documentation :joint-angle-rpy))

**:joint-angle** [method]

*Optional v* *key* relative  
&allow-other-keys

Return joint-angle if *v* is not set, if *v* is given, set joint angle vector, which is 6D vector of 3D translation[mm] and 3D rotation[deg], i.e. (find-if #'(lambda (x) (eq (send (car x) :name) 'sphere-joint))) (documentation :joint-angle))

**:init** [method]

*rest* *args* *key* (min (float-vector \*-inf\*\*inf\*\*inf\*\*inf\*\*inf\*\*inf\*))  
(max (float-vector \*inf\*\*inf\*\*inf\*\*inf\*\*inf\*\*inf\*))  
((:max-joint-velocity m<sub>jv</sub>) (float-vector (/ 0.08 0.05) (/ 0.08 0.05) (/ 0.08 0.05) (/ pi 4) (/ pi 4) (/ pi 4)))

```
((:max-joint-mjt mjt) (float-vector 100 100 100 100 100 100))
(absolute-p nil)
&allow-other-keys
```

Create instance of 6dof-joint.

**:calc-jacobian** *fk row column joint paxis child-link world-default-coords child-reverse move-target transform-coords rotation-axis translation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-v3 tmp-v3a tmp-v3b tmp-m33* [メソッド]

**:calc-angle-speed-gain** *dav i periodic-time* [メソッド]

**bodyset-link** [クラス]

```
:super      bodyset
:slots      joint parent-link child-links analysis-level default-coords weight acentroid inertia-tensor
```

**:init** [method]

```
coords &rest args &key ((:analysis-level level) :body)
((:weight w) 1)
((:centroid c) #f(0.0 0.0 0.0))
((:inertia-tensor i) (unit-matrix 3))
&allow-other-keys
```

Create instance of bodyset-link.

**:worldcoords** *&optional (level analysis-level)* [メソッド]

Returns a coordinates object which represents this coord in the world by concatenating all the cascoords from the root to this coords.

**:analysis-level** *&optional v* [メソッド]

Change analysis level :coords only changes kinematics level and :body changes geometry too.

**:weight** *&optional w* [メソッド]

Returns a weight of the link. If w is given, set weight.

**:centroid** *&optional c* [メソッド]

Returns a centroid of the link. If c is given, set new centroid.

**:inertia-tensor** *&optional i* [メソッド]

Returns a inertia tensor of the link. If c is given, set new intertia tensor.

**:joint** *&rest args* [メソッド]

Returns a joint associated with this link. If args is given, args are forward to the joint.

**:add-joint** *j* [メソッド]

Set j as joint of this link

**:del-joint** [メソッド]

Remove current joint of this link

**:parent-link** [メソッド]

Returns parent link

<b>:child-links</b>	[メソッド]
Returns child links	
<b>:add-child-links <i>l</i></b>	[メソッド]
Add <i>l</i> to child links	
<b>:add-parent-link <i>l</i></b>	[メソッド]
Set <i>l</i> as parent link	
<b>:del-child-link <i>l</i></b>	[メソッド]
Delete <i>l</i> from child links	
<b>:del-parent-link</b>	[メソッド]
Delete parent link	
<b>:default-coords</b> <i>ℳoptional c</i>	[メソッド]
<b>:del-parent-link</b>	[メソッド]
Delete parent link	
<b>:del-child-link <i>l</i></b>	[メソッド]
Delete <i>l</i> from child links	
<b>:add-parent-link <i>l</i></b>	[メソッド]
Set <i>l</i> as parent link	
<b>:add-child-links <i>l</i></b>	[メソッド]
Add <i>l</i> to child links	
<b>:child-links</b>	[メソッド]
Returns child links	
<b>:parent-link</b>	[メソッド]
Returns parent link	
<b>:del-joint</b>	[メソッド]
Remove current joint of this link	
<b>:add-joint <i>j</i></b>	[メソッド]
Set <i>j</i> as joint of this link	
<b>:joint</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
Returns a joint associated with this link. If <i>args</i> is given, <i>args</i> are forward to the joint.	
<b>:inertia-tensor</b> <i>ℳoptional i</i>	[メソッド]
Returns a inertia tensor of the link. If <i>c</i> is given, set new intertia tensor.	
<b>:centroid</b> <i>ℳoptional c</i>	[メソッド]
Returns a centroid of the link. If <i>c</i> is given, set new centroid.	
<b>:weight</b> <i>ℳoptional w</i>	[メソッド]
Returns a weight of the link. If <i>w</i> is given, set weight.	
<b>:analysis-level</b> <i>ℳoptional v</i>	[メソッド]
Change analysis level :coords only changes kinematics level and :body changes geometry too.	

**:worldcoords** *Optional (level analysis-level)* [メソッド]  
Returns a coordinates object which represents this coord in the world by concatenating all the cascoords from the root to this coords.

**:init** [method]  
*coords* *rest args* *key* ((:analysis-level level) :body)  
((:weight w) 1)  
((:centroid c) #f(0.0 0.0 0.0))  
((:inertia-tensor i) (unit-matrix 3))  
&allow-other-keys  
Create instance of bodyset-link.

**:default-coords** *Optional c* [メソッド]

**cascaded-link** [クラス]  
:super **cascaded-coords**  
:slots links joint-list bodies collision-avoidance-links end-coords-list

**:init** [method]  
*rest args* *key* name  
&allow-other-keys  
Create cascaded-link.

**:init-ending** [メソッド]  
This method is to called finalize the instantiation of the cascaded-link. This update bodies and child-link and parent link from joint-list

**:links** *rest args* [メソッド]  
Returns links, or args is passed to links

**:joint-list** *rest args* [メソッド]  
Returns joint list, or args is passed to joints

**:link** *name* [メソッド]  
Return a link with given name.

**:joint** *name* [メソッド]  
Return a joint with given name.

**:end-coords** *name* [メソッド]  
Returns end-coords with given name

**:bodies** *rest args* [メソッド]  
Return bodies of this object. If args is given it passed to all bodies

**:faces** [メソッド]  
Return faces of this object.

**:angle-vector** *Optional vec (angle-vector (instantiate float-vector (calc-target-joint-dimension joint-list)))* [メソッド]  
Returns angle-vector of this object, if vec is given, it updates angles of all joint. If given angle-vector

violate min/max range, the value is modified.

**:link-list** *to* *Optional from* [メソッド]

Find link list from to link to from link.

**:plot-joint-min-max-table** *joint0 joint1* [メソッド]

Plot joint min max table on Euslisp window.

**:calc-jacobian-from-link-list** [method]

```

link-list rest args key move-target
(transform-coords move-target)
(rotation-axis (cond ((atom move-target) nil) (t (make-list (length move-target))))
(translation-axis (cond ((atom move-target) t) (t (make-list (length move-target) :
(col-offset 0)
(dim (send self :calc-target-axis-dimension rotation-axis translation-axis))
(fik-len (send self :calc-target-joint-dimension link-list))
fik
(tmp-v0 (instantiate float-vector 0))
(tmp-v1 (instantiate float-vector 1))
(tmp-v2 (instantiate float-vector 2))
(tmp-v3 (instantiate float-vector 3))
(tmp-v3a (instantiate float-vector 3))
(tmp-v3b (instantiate float-vector 3))
(tmp-m33 (make-matrix 3 3))
&allow-other-keys

```

Calculate jacobian matrix from link-list and move-target. Jacobian is represented in :transform-coords.

Unit system is [m] or [rad], not [mm] or [deg].

Joint order for this jacobian matrix follows link-list order. Joint torque[Nm] order is also the same.

Ex1. One-Arm

```

(setq *rarm-link-list*(send *robot*:link-list (send *robot*:rarm :end-coords :parent)))
(send-all *rarm-link-list*:joint)

```

Ex2. Two-Arm

```

(setq *arms-link-list*(mapcar #'(lambda (l) (send *robot*:link-list (send *robot*:l :end-coords :parent))) '(:rarm :larm)))
(send-all (send *robot*:calc-union-link-list *arms-link-list*) :joint)

```

**:move-joints-avoidance** [method]

```

union-vel rest args key union-link-list
link-list
(fik-len (send self :calc-target-joint-dimension union-link-list))
(weight (fill (instantiate float-vector fik-len) 1))
(null-space)
(avoid-n-space-gain 0.01)
(avoid-weight-gain 1.0)
(avoid-collision-distance 200)
(avoid-collision-null-gain 1.0)
(avoid-collision-joint-gain 1.0)

```

```

(:collision-avoidance-link-pair pair-list) (send self :collision-avoidance-link-pair-from-link
(cog-gain 0.0)
(target-centroid-pos)
(centroid-offset-func)
(cog-translation-axis :z)
(cog-null-space nil)
(additional-weight-list)
(additional-nspace-list)
(tmp-len (instantiate float-vector fik-len))
(tmp-len2 (instantiate float-vector fik-len))
(tmp-weight (instantiate float-vector fik-len))
(tmp-nspace (instantiate float-vector fik-len))
(tmp-mcc (make-matrix fik-len fik-len))
(tmp-mcc2 (make-matrix fik-len fik-len))
(debug-view)
(jacobi)
&allow-other-keys

```

:move-joints-avoidance is called in :inverse-kinematics-loop. In this method, calculation of joint position difference are executed and joint position are moved.

Optional arguments:

:weight

float-vector of inverse weight of velocity of each joint or a function which returns the float-vector or a list which returns the float-vector. Length of the float-vector should be same as the number of columns of the jacobian. If :weight is a function or a list, it is called in each IK loop as (funcall weight union-link-list) or (eval weight). :weight is used in calculation of weighted norm of joint velocity for sr-inverse. Default is the float-vector filled with 1.

:null-space

float-vector of joint velocity or a function which returns the float-vector or a list which returns the float-vector. Length of the float-vector should be same as the number of columns of the jacobian. If :null-space is a function or a list, it is called in each IK loop as (funcall null-space) or (eval null-space). This joint velocity is applied in null space of main task in each IK loop. Default is nil.

:avoid-nspace-gain

gain of joint velocity to avoid joint limit applied in null space of main task in each IK loop. The avoiding velocity is calculated as  $((t_{max} + t_{min})/2 - t)/((t_{max} - t_{min})/2)^2$ . Default is 0.01.

:avoid-weight-gain

gain of dH/dt in calculation of avoiding joint limits weight. :weight is divided by this avoiding joint limits weight. Default is 1.0.

If :avoid-nspace-gain is 0, :weight is multiplied by :weight instead.

:avoid-collision-distance

yellow zone. 0.1avoid-collision-distance is regarded as orange zone.

If :avoid-collision-joint-gain is smaller than or equal to 0.0, yellow zone and orange zone become inactive. Default is 200[mm].

:avoid-collision-null-gain

*k<sub>null</sub>*. Default is 1.0.

:avoid-collision-joint-gain

*k<sub>joint</sub>*. Default is 1.0.

:collision-avoidance-link-pair

(list (list link1 link2) (list link3 link4) ...) with any length. Collision between paired links is cared. Default is (send self :collision-avoidance-link-pair-from-link-list link-list :obstacles (cadr (memq :obstacles args))).

:additional-weight-list

(list (list target-link1 additional-weight1) (list target-link2 additional-weight2) ...) with any length. The component of :weight corresponding to the parent joint of target-link is scaled by additional-weight. additional-weight should be float (if 1 dof), float-vector with length of the joint dof, or a function which returns the float or float-vector. if additional-weight is a function, it is called in each IK loop as (funcall additional-weight). Default is nil.

:additional-nspace-list

(list (list target-link1 var1) (list target-link2 var2) ...) with any length. In each IK loop, the parent joint of target-link is moved by the amount of var in null space of main task. var should be float (if 1dof), float-vector with the same length of the target joint dof, or a function which returns the float or float-vector. If var is float-vector, it is called in each IK loop as (funcall var). Default is nil.

other-keys

:manipulability-limit

If manipulability of jacobian is smaller than manipulability-limit, diagonal matrix is added in calculation of sr-inverse. Default is 0.1.

:manipulability-gain

Weight of diagonal matrix in calculation of sr-inverse. Weight is calculated as (\*manipulability-gain (expt (- 1.0 (/ manipulability manipulability-limit)) 2)). Default is 0.001.

:collision-distance-limit

Threshold for collision detection. If collision is detected, the distance between the colliding links is considered to be :collision-distance-limit instead of actual distance. Default is 10[mm].

:move-joints-hook

A function which is called right after joints are moved in each IK loop as (funcall move-joints-hook). Default is nil.

## :inverse-kinematics-loop

[method]

*dif-pos dif-rot ℰrest args ℰkey* (stop 1)

(loop 0)

link-list

move-target

(rotation-axis (cond ((atom move-target) t) (t (make-list (length move-target) :initial-

(translation-axis (cond ((atom move-target) t) (t (make-list (length move-target) :init

(thre (cond ((atom move-target) 1) (t (make-list (length move-target) :initial-element

(rthre (cond ((atom move-target) (deg2rad 1)) (t (make-list (length move-target) :init

(dif-pos-ratio 1.0)

(dif-rot-ratio 1.0)

union-link-list

target-coords

(jacobi)

(additional-check)

(additional-jacobi)

(additional-vel)

```
(centroid-thre 1.0)
(target-centroid-pos)
(centroid-offset-func)
(cog-translation-axis :z)
(cog-null-space nil)
(cog-gain 1.0)
(min-loop (/ stop 10))
debug-view
ik-args
&allow-other-keys
```

:inverse-kinematics-loop is one loop calculation for :inverse-kinematics.

In this method, joint position difference satisfying workspace difference (dif-pos, dif-rot) are calculated and euslisp model joint angles are updated.

Optional arguments:

:dif-pos-ratio

Ratio of spacial velocity used in calculation of joint position difference to workspace difference (after :p-limit applied). Default is 1.0.

:dif-rot-ratio

Ratio of angular velocity used in calculation of joint position difference to workspace difference (after :r-limit applied). Default is 1.0.

:jacobi

A jacobian of all move-target or a function that returns the jacobian. When a function is given, It is called in every IK loop as (funcall jacobi link-list move-target translation-axis rotation-axis). Default is (send\*self :calc-jacobian-from-link-list link-list :translation-axis translation-axis :rotation-axis rotation-axis :move-target move-target method-args).

:additional-check

This argument is to add optional best-effort convergence conditions. Default is nil (no additional check). :additional-check should be function or lambda.

best-effort =>

In :inverse-kinematics-loop, 'success' is overwritten by '(and success additional-check)'

In :inverse-kinematics, 'success is not overwritten.

So, :inverse-kinematics-loop wait until ':additional-check' becomes 't' as possible,

but ':additional-check' is neglected in the final :inverse-kinematics return.

:cog-gain

Ratio of centroid velocity used in calculation of joint position difference to centroid position difference. max 1.0. Default is 1.0.

:min-loop

Minimam loop count. Defalt (/ stop 10).

If integer is specified, :inverse-kinematics-loop does returns :ik-continues and continuing solving IK.

If min-loop is nil, do not consider loop counting for IK convergence.

other-keys

:move-joints-avoidance is internally called and args are passed to it. See the explanation of :move-joints-avoidance.

:p-limit

Maximum spacial velocity of each move-target in one IK loop. Default is 100.0[mm].

:r-limit



Maximum angular velocity of each move-target in one IK loop. Default is 0.5[rad].

**:inverse-kinematics**

[method]

```

target-coords ℰrest args ℰkey (stop 50)
(link-list)
(move-target)
(debug-view)
(warnp t)
(revert-if-fail t)
(rotation-axis (cond ((atom move-target) t) (t (make-list (length move-target) :initial-element 0))))
(translation-axis (cond ((atom move-target) t) (t (make-list (length move-target) :initial-element 0))))
(joint-args)
(thre (cond ((atom move-target) 1) (t (make-list (length move-target) :initial-element 1))))
(rthre (cond ((atom move-target) (deg2rad 1)) (t (make-list (length move-target) :initial-element 1))))
(union-link-list)
(centroid-thre 1.0)
(target-centroid-pos)
(centroid-offset-func)
(cog-translation-axis :z)
(cog-null-space nil)
(dump-command :fail-only)
(periodic-time 0.5)
(check-collision)
(additional-jacobi)
(additional-vel)
&allow-other-keys

```

Move move-target to target-coords.

;; target-coords, link-list and move-target need to be given.

;; target-coords, move-target, rotation-axis, translation-axis, link-list

;; ->both list and atom OK.

:target-coords

The coordinate of the target, or a function that returns coordinates. When a function is given, it is called in every IK loop as (funcall target-coords). Use a list of targets to solve the IK relative to multiple end links simultaneously.

:stop

Maximum number for IK iteration. Default is 50.

:link-list

List of links to control. When the target-coords is list, this should be a list of lists.

:move-target

Specify end-effector coordinate. When the target-coords is list, this should be list too.

:debug-view

Set t to show debug message and visualization. Use :no-message to just show the irtview image. Default is nil.

:warnp

Set nil to not display debug message when the IK failed. Default is t.

:revert-if-fail

Set nil to keep the angle posture of IK solve iteration. Default is t, which return to original position when IK fails.

:rotation-axis

Use nil for position only IK. :x, :y, :z for the constraint around axis with plus direction, :-x :-y :-z for axis with minus direction. :zz :yy :zz for direction free axis. :xm :ym :zm for allowing rotation with respect to mirror direction. When the target-coords is list, this should be list too. Default is t.

:translation-axis

:x :y :z for constraint along the x, y, z axis. :xy :yz :zx for plane. Default is t.

:joint-args

Arguments passed to joint as (send\*joint :joint-angle angle :relative t joint-args). Default nil.

:thre

Threshold for position error to terminate IK iteration. Default is 1 [mm].

:rthre

Threshold for rotation error to terminate IK iteration. Default is 0.017453 [rad] (1 deg).

:union-link-list

a function that returns union of link-list called as (funcall union-link-list link-list). Default is (send self :calc-union-link-list link-list).

:centroid-thre

Threshold for centroid position error to terminate IK iteration. Default is 1 [mm].

:target-centroid-pos

The float-vector of the target centroid position. Default is nil.

:centroid-offset-func

A function that returns centroid position. This function is called in each IK loop as (funcall centroid-offset-func). Default is (send self :centroid).

:cog-translation-axis

:x :y :z for constraint along the x, y, z axis. :xy :yz :zx for plane. t for point. Default is :z.

:cog-null-space

t: centroid position task is solved in null space of the main task. Default is nil.

:dump-command

should be t, nil, :always, :fail-only, :always-with-debug-log, or :fail-only-with-debug-log. Log are success/fail log and ik debug information log.

t or :always : dump log both in success and fail (for success/fail log).

:always-with-debug-log : dump log both in success and fail (for success/fail log and ik debug information log).

:fail-only : dump log only in fail (for success/fail log).

:always-with-debug-log : dump log only in fail (for success/fail log and ik debug information log).

nil : do not dump log.

:periodic-time

The amount of joint angle modification in each IK loop is scaled not to violate joint velocity limit times :periodic-time. Default is 0.5[s].

:check-collision

Set t to return false when self collision occurs at found IK solution. Default is nil. To avoid collision within IK loop, use set links to collision-avoidance-links slot of cascaded-link.

:additional-jacobi

The jacobian of the additional main task, or a function that returns the jacobian. When a function is given, it is called in every IK loop as (funcall additional-jacobi link-list). Use a list of additional-jacobi to solve the IK for multiple additional task. Default is nil.

:additional-vel

The velocity of additional main task, or a function that returns the velocity. When a function is given, it is called in every IK loop as (funcall additional-vel link-list). The velocity should be expressed in the same coordinates as corresponding additional-jacobi. When the additional-jacobi is list, this should be a list of same length. Default is nil.

other-keys

function :inverse-kinematics-loop is internally called and args are passed to it. See the explanation of :inverse-kinematics-loop.

**:calc-grasp-matrix**

[method]

*contact-points* &key (ret (make-matrix 6 (\*6 (length contact-points))))  
(contact-rots (mapcar #'(lambda (r) (unit-matrix 3)) contact-points))

Calc grasp matrix.

Grasp matrix is defined as

— E<sub>3</sub> 0 E<sub>3</sub> 0 ... —  
— p1x E<sub>3</sub> p2x E<sub>3</sub> ... —

Arguments:

contact-points is list of contact points[mm].

contact-rots is list of contact coords rotation[rad].

If contact-rots is specified, grasp matrix as follow:

— R1 0 R2 0 ... —  
— p1xR1 R1 p2xR2 R2 ... —

**:inverse-kinematics-for-closed-loop-forward-kinematics**

[method]

*target-coords* &rest *args* &key (move-target)  
(link-list)  
(move-joints-hook)  
(additional-weight-list)  
(constrained-joint-list)  
(constrained-joint-angle-list)  
(min-loop 2)  
&allow-other-keys

Solve inverse-kinematics for closed loop forward kinematics.

Move move-target to target-coords with link-list.

link-list loop should be close when move-target reaches target-coords.

constrained-joint-list is list of joints specified given joint angles in closed loop.

constrained-joint-angle-list is list of joint-angle for constrained-joint-list.

**:calc-jacobian-for-interlocking-joints** *link-list* &key (*interlocking-joint-pairs* (send self :interlocking-joint-pairs))

[✕

ソッド]

Calculate jacobian to keep interlocking joint velocity same.

dtheta\_0 = dtheta\_1 => [... 0 1 0 ... 0 -1 0 ... ] [...dtheta\_0...dtheta\_1...]

**:calc-vel-for-interlocking-joints** *link-list* &key (*interlocking-joint-pairs* (send self :interlocking-joint-pairs))

[メソッド]

Calculate 0 velocity for keeping interlocking joint at the same joint angle.

**:set-midpoint-for-interlocking-joints** &key (*interlocking-joint-pairs* (send self :interlocking-joint-pairs))

## [メソッド]

Set interlocking joints at mid point of each joint angle.

**:interlocking-joint-pairs**

[メソッド]

Interlocking joint pairs.

pairs are (list (cons joint0 joint1) ... )

If users want to use interlocking joints, please overwrite this method.

**:check-interlocking-joint-angle-validity**

[method]

*ℰkey* (angle-thre 0.001)

(interlocking-joint-pairs (send self :interlocking-joint-pairs))

Check if all interlocking joint pairs are same values.

**:update-descendants** *ℰrest args*

[メソッド]

**:find-link-route** *to ℰoptional from*

[メソッド]

**:make-joint-min-max-table** *l0 l1 joint0 joint1 ℰkey (fat 0) (fat2 nil) (debug nil) (margin 0.0) (overwrite-collision-model nil)*

[メソッド]

**:make-min-max-table-using-collision-check** *l0 l1 joint0 joint1 joint-range0 joint-range1 min-joint0 min-joint1 fat fat2 debug margin*

[メソッド]

**:plot-joint-min-max-table-common** *joint0 joint1*

[メソッド]

**:calc-target-axis-dimension** *rotation-axis translation-axis*

[メソッド]

**:calc-union-link-list** *link-list*

[メソッド]

**:calc-target-joint-dimension** *link-list*

[メソッド]

**:calc-inverse-jacobian** *jacobi ℰrest args ℰkey ((:manipulability-limit ml) 0.1) ((:manipulability-gain mg) 0.001) weight debug-view ret wmat tmat umat umat2 mat-tmp mat-tmp-rc tmp-mrr tmp-mrr2 ℰallow-other-keys*

[メソッド]

**:calc-gradh-from-link-list** *link-list ℰoptional (res (instantiate float-vector (length link-list)))*

[メソッド]

**:calc-joint-angle-speed** *union-vel ℰrest args ℰkey angle-speed (angle-speed-blending 0.5) jacobi jacobi# null-space i-j#j debug-view weight wmat tmp-len tmp-len2 fik-len ℰallow-other-keys*

[メソッド]

**:calc-joint-angle-speed-gain** *union-link-list dav periodic-time*

[メソッド]

**:collision-avoidance-links** *ℰoptional l*

[メソッド]

**:collision-avoidance-link-pair-from-link-list** *link-lists ℰkey obstacles ((:collision-avoidance-links collision-links) collision-avoidance-links) debug*

[メソッド]

**:collision-avoidance-calc-distance** *ℰrest args ℰkey union-link-list (warnp t) ((:collision-avoidance-link-pair pair-list)) ((:collision-distance-limit distance-limit) 10) ℰallow-other-keys*

[メソッド]

**:collision-avoidance-args** *pair link-list*

[メソッド]

**:collision-avoidance** *ℰrest args ℰkey avoid-collision-distance avoid-collision-joint-gain avoid-collision-null-gain ((:collision-avoidance-link-pair pair-list)) (union-link-list) (link-list) (weight) (fik-len (send self :calc-target-joint-dimension union-link-list)) debug-view ℰallow-other-keys* [メソッド]

**:move-joints** *union-vel ℰrest args ℰkey union-link-list (periodic-time 0.05) (joint-args) (debug-view nil) (move-joints-hook) ℰallow-other-keys* [メソッド]

**:find-joint-angle-limit-weight-old-from-union-link-list** *union-link-list* [メソッド]

**:reset-joint-angle-limit-weight-old** *union-link-list* [メソッド]

**:calc-weight-from-joint-limit** *avoid-weight-gain fik-len link-list union-link-list debug-view weight tmp-weight tmp-len* [メソッド]

**:calc-inverse-kinematics-weight-from-link-list** *link-list ℰkey (avoid-weight-gain 1.0) (union-link-list (send self :calc-union-link-list link-list)) (fik-len (send self :calc-target-joint-dimension union-link-list)) (weight (fill (instantiate float-vector fik-len) 1)) (additional-weight-list) (debug-view) (tmp-weight (instantiate float-vector fik-len)) (tmp-len (instantiate float-vector fik-len))* [メソッド]

**:calc-nospace-from-joint-limit** *avoid-nospace-gain union-link-list weight debug-view tmp-nospace* [メソッド]

**:calc-inverse-kinematics-nospace-from-link-list** *link-list ℰkey (avoid-nospace-gain 0.01) (union-link-list (send self :calc-union-link-list link-list)) (fik-len (send self :calc-target-joint-dimension union-link-list)) (null-space) (debug-view) (additional-nospace-list) (cog-gain 0.0) (target-centroid-pos) (centroid-offset-func) (cog-translation-axis :z) (cog-null-space nil) (weight (fill (instantiate float-vector fik-len) 1.0)) (update-mass-properties t) (tmp-nospace (instantiate float-vector fik-len))* [メソッド]

**:inverse-kinematics-args** *ℰrest args ℰkey union-link-list rotation-axis translation-axis additional-jacobi-dimension ℰallow-other-keys* [メソッド]

**:draw-collision-debug-view** [メソッド]

**:ik-convergence-check** *success dif-pos dif-rot rotation-axis translation-axis thre rthre centroid-thre target-centroid-pos centroid-offset-func cog-translation-axis ℰkey (update-mass-properties t)* [メソッド]

**:calc-vel-from-pos** *dif-pos translation-axis ℰrest args ℰkey (p-limit 100.0) (tmp-v0 (instantiate float-vector 0)) (tmp-v1 (instantiate float-vector 1)) (tmp-v2 (instantiate float-vector 2)) (tmp-v3 (instantiate float-vector 3)) ℰallow-other-keys* [メソッド]

**:calc-vel-from-rot** *dif-rot rotation-axis ℰrest args ℰkey (r-limit 0.5) (tmp-v0 (instantiate float-vector 0)) (tmp-v1 (instantiate float-vector 1)) (tmp-v2 (instantiate float-vector 2)) (tmp-v3 (instantiate float-vector 3)) ℰallow-other-keys* [メソッド]

**:collision-check-pairs** *ℰkey ((:links ls) (cons (car links) (all-child-links (car links))))* [メソッド]

**:self-collision-check** *ℰkey (mode :all) (pairs (send self :collision-check-pairs)) (collision-func 'collision-check)* [メソッド]

**:plot-joint-min-max-table** *joint0 joint1* [メソッド]

Plot joint min max table on Euslisp window.

**:link-list** *to ℰoptional from* [メソッド]

Find link list from to link to from link.

**:angle-vector** *ℰoptional vec (angle-vector (instantiate float-vector (calc-target-joint-dimension joint-list)))* [メソッド]

Returns angle-vector of this object, if vec is given, it updates angles of all joint. If given angle-vector

violate min/max range, the value is modified.

**:faces** [メソッド]

Return faces of this object.

**:bodies** *ℰrest args* [メソッド]

Return bodies of this object. If args is given it passed to all bodies

**:end-coords** *name* [メソッド]

Returns end-coords with given name

**:joint** *name* [メソッド]

Return a joint with given name.

**:link** *name* [メソッド]

Return a link with given name.

**:joint-list** *ℰrest args* [メソッド]

Returns joint list, or args is passed to joints

**:links** *ℰrest args* [メソッド]

Returns links, or args is passed to links

**:init-ending** [メソッド]

This method is to called finalize the instantiation of the cascaded-link. This update bodies and child-link and parent link from joint-list

**:init** [method]

*ℰrest args ℰkey name*

*&allow-other-keys*

Create cascaded-link.

**:plot-joint-min-max-table-common** *joint0 joint1* [メソッド]

**:make-min-max-table-using-collision-check** *l0 l1 joint0 joint1 joint-range0 joint-range1 min-joint0 min-joint1 fat fat2 debug margin* [メソッド]

**:make-joint-min-max-table** *l0 l1 joint0 joint1 ℰkey (fat 0) (fat2 nil) (debug nil) (margin 0.0) (overwrite-collision-model nil)* [メソッド]

**:find-link-route** *to ℰoptional from* [メソッド]

**:update-descendants** *ℰrest args* [メソッド]

**:check-interlocking-joint-angle-validity** [method]

*ℰkey (angle-thre 0.001)*

*(interlocking-joint-pairs (send self :interlocking-joint-pairs))*

Check if all interlocking joint pairs are same values.

**:interlocking-joint-pairs** [メソッド]

Interlocking joint pairs.

pairs are (list (cons joint0 joint1) ... )

If users want to use interlocking joints, please overwrite this method.

**:set-midpoint-for-interlocking-joints** *ℰkey (interlocking-joint-pairs (send self :interlocking-joint-pairs))*  
[メソッド]

Set interlocking joints at mid point of each joint angle.

**:calc-vel-for-interlocking-joints** *link-list ℰkey (interlocking-joint-pairs (send self :interlocking-joint-pairs))*  
[メソッド]

Calculate 0 velocity for keeping interlocking joint at the same joint angle.

**:calc-jacobian-for-interlocking-joints** *link-list ℰkey (interlocking-joint-pairs (send self :interlocking-joint-pairs))*  
[メソッド]

Calculate jacobian to keep interlocking joint velocity same.

$d\theta_0 = d\theta_1 \Rightarrow [\dots 0 \ 1 \ 0 \ \dots \ 0 \ -1 \ 0 \ \dots] [\dots d\theta_0 \dots d\theta_1 \dots]$

**:inverse-kinematics-for-closed-loop-forward-kinematics** [method]  
*target-coords ℰrest args ℰkey (move-target)*  
(link-list)  
(move-joints-hook)  
(additional-weight-list)  
(constrained-joint-list)  
(constrained-joint-angle-list)  
(min-loop 2)  
&allow-other-keys

Solve inverse-kinematics for closed loop forward kinematics.

Move move-target to target-coords with link-list.

link-list loop should be close when move-target reaches target-coords.

constrained-joint-list is list of joints specified given joint angles in closed loop.

constrained-joint-angle-list is list of joint-angle for constrained-joint-list.

**:calc-grasp-matrix** [method]  
*contact-points ℰkey (ret (make-matrix 6 (\*6 (length contact-points))))*  
(contact-rots (mapcar #'(lambda (r) (unit-matrix 3)) contact-points))

Calc grasp matrix.

Grasp matrix is defined as

—  $E_3 \ 0 \ E_3 \ 0 \ \dots$  —

—  $p_{1x} \ E_3 \ p_{2x} \ E_3 \ \dots$  —

Arguments:

contact-points is list of contact points[mm].

contact-rots is list of contact coords rotation[rad].

If contact-rots is specified, grasp matrix as follow:

—  $R_1 \ 0 \ R_2 \ 0 \ \dots$  —

—  $p_{1x}R_1 \ R_1 \ p_{2x}R_2 \ R_2 \ \dots$  —

**:inverse-kinematics** [method]  
*target-coords ℰrest args ℰkey (stop 50)*  
(link-list)  
(move-target)  
(debug-view)

```
(warnp t)
(revert-if-fail t)
(rotation-axis (cond ((atom move-target) t) (t (make-list (length move-target) :initial-element 0))))
(translation-axis (cond ((atom move-target) t) (t (make-list (length move-target) :initial-element 0))))
(joint-args)
(thre (cond ((atom move-target) 1) (t (make-list (length move-target) :initial-element 1))))
(rthre (cond ((atom move-target) (deg2rad 1)) (t (make-list (length move-target) :initial-element 1))))
(union-link-list)
(centroid-thre 1.0)
(target-centroid-pos)
(centroid-offset-func)
(cog-translation-axis :z)
(cog-null-space nil)
(dump-command :fail-only)
(periodic-time 0.5)
(check-collision)
(additional-jacobi)
(additional-vel)
&allow-other-keys
```

Move move-target to target-coords.

;; target-coords, link-list and move-target need to be given.

;; target-coords, move-target, rotation-axis, translation-axis, link-list

;; ->both list and atom OK.

:target-coords

The coordinate of the target, or a function that returns coordinates. When a function is given, it is called in every IK loop as (funcall target-coords). Use a list of targets to solve the IK relative to multiple end links simultaneously.

:stop

Maximum number for IK iteration. Default is 50.

:link-list

List of links to control. When the target-coords is list, this should be a list of lists.

:move-target

Specify end-effector coordinate. When the target-coords is list, this should be list too.

:debug-view

Set t to show debug message and visualization. Use :no-message to just show the irtview image. Default is nil.

:warnp

Set nil to not display debug message when the IK failed. Default is t.

:revert-if-fail

Set nil to keep the angle posture of IK solve iteration. Default is t, which return to original position when IK fails.

:rotation-axis

Use nil for position only IK. :x :y :z for the constraint around axis with plus direction, -x :-y :-z for axis with minus direction. :zz :yy :zz for direction free axis. :xm :ym :zm for allowing rotation with respect to mirror direction. When the target-coords is list, this should be list too. Default is t.

:translation-axis



:x :y :z for constraint along the x, y, z axis. :xy :yz :zx for plane. Default is t.

:joint-args  
Arguments passed to joint as (send\*joint :joint-angle angle :relative t joint-args). Default nil.

:thre  
Threshold for position error to terminate IK iteration. Default is 1 [mm].

:rthre  
Threshold for rotation error to terminate IK iteration. Default is 0.017453 [rad] (1 deg).

:union-link-list  
a function that returns union of link-list called as (funcall union-link-list link-list). Default is (send self :calc-union-link-list link-list).

:centroid-thre  
Threshold for centroid position error to terminate IK iteration. Default is 1 [mm].

:target-centroid-pos  
The float-vector of the target centroid position. Default is nil.

:centroid-offset-func  
A function that returns centroid position. This function is called in each IK loop as (funcall centroid-offset-func). Default is (send self :centroid).

:cog-translation-axis  
:x :y :z for constraint along the x, y, z axis. :xy :yz :zx for plane. t for point. Default is :z.

:cog-null-space  
t: centroid position task is solved in null space of the main task. Default is nil.

:dump-command  
should be t, nil, :always, :fail-only, :always-with-debug-log, or :fail-only-with-debug-log. Log are success/fail log and ik debug information log.  
t or :always : dump log both in success and fail (for success/fail log).  
:always-with-debug-log : dump log both in success and fail (for success/fail log and ik debug information log).  
:fail-only : dump log only in fail (for success/fail log).  
:always-with-debug-log : dump log only in fail (for success/fail log and ik debug information log).  
nil : do not dump log.

:periodic-time  
The amount of joint angle modification in each IK loop is scaled not to violate joint velocity limit times :periodic-time. Default is 0.5[s].

:check-collision  
Set t to return false when self collision occurs at found IK solution. Default is nil. To avoid collision within IK loop, use set links to collision-avoidance-links slot of cascaded-link.

:additional-jacobi  
The jacobian of the additional main task, or a function that returns the jacobian. When a function is given, it is called in every IK loop as (funcall additional-jacobi link-list). Use a list of additional-jacobi to solve the IK for multiple additional task. Default is nil.

:additional-vel  
The velocity of additional main task, or a function that returns the velocity. When a function is given, it is called in every IK loop as (funcall additional-vel link-list). The velocity should be expressed in the same coordinates as corresponding additional-jacobi. When the additional-jacobi is list, this should be a list of same length. Default is nil.

other-keys  
function :inverse-kinematics-loop is internally called and args are passed to it. See the explanation

of :inverse-kinematics-loop.

### **:inverse-kinematics-loop**

[method]

```

dif-pos dif-rot ℰrest args ℰkey (stop 1)
(loop 0)
link-list
move-target
(rotation-axis (cond ((atom move-target) t) (t (make-list (length move-target) :initial-
(translation-axis (cond ((atom move-target) t) (t (make-list (length move-target) :init
(thre (cond ((atom move-target) 1) (t (make-list (length move-target) :initial-element
(rthre (cond ((atom move-target) (deg2rad 1)) (t (make-list (length move-target) :init
(dif-pos-ratio 1.0)
(dif-rot-ratio 1.0)
union-link-list
target-coords
(jacobi)
(additional-check)
(additional-jacobi)
(additional-vel)
(centroid-thre 1.0)
(target-centroid-pos)
(centroid-offset-func)
(cog-translation-axis :z)
(cog-null-space nil)
(cog-gain 1.0)
(min-loop (/ stop 10))
debug-view
ik-args
&allow-other-keys

```

:inverse-kinematics-loop is one loop calculation for :inverse-kinematics.

In this method, joint position difference satisfying workspace difference (dif-pos, dif-rot) are calculated and euslisp model joint angles are updated.

Optional arguments:

:dif-pos-ratio

Ratio of spacial velocity used in calculation of joint position difference to workspace difference (after :p-limit applied). Default is 1.0.

:dif-rot-ratio

Ratio of angular velocity used in calculation of joint position difference to workspace difference (after :r-limit applied). Default is 1.0.

:jacobi

A jacobian of all move-target or a function that returns the jacobian. When a function is given, It is called in every IK loop as (funcall jacobi link-list move-target translation-axis rotation-axis). Default is (send\*self :calc-jacobian-from-link-list link-list :translation-axis translation-axis :rotation-axis rotation-axis :move-target move-target method-args).

:additional-check

This argument is to add optional best-effort convergence conditions. Default is nil (no additional check). :additional-check should be function or lambda.

best-effort =>  
 In :inverse-kinematics-loop, 'success' is overwritten by '(and success additional-check)'  
 In :inverse-kinematics, 'success' is not overwritten.  
 So, :inverse-kinematics-loop wait until ':additional-check' becomes 't' as possible,  
 but ':additional-check' is neglected in the final :inverse-kinematics return.  
 :cog-gain  
 Ratio of centroid velocity used in calculation of joint position difference to centroid position difference.  
 max 1.0. Default is 1.0.  
 :min-loop  
 Minimum loop count. Default (/ stop 10).  
 If integer is specified, :inverse-kinematics-loop does returns :ik-continues and continuing solving IK.  
 If min-loop is nil, do not consider loop counting for IK convergence.  
 other-keys  
 :move-joints-avoidance is internally called and args are passed to it. See the explanation of :move-joints-avoidance.  
 :p-limit  
 Maximum spacial velocity of each move-target in one IK loop. Default is 100.0[mm].  
 :r-limit  
 Maximum angular velocity of each move-target in one IK loop. Default is 0.5[rad].

## **:move-joints-avoidance**

[method]

```
union-vel &rest args &key union-link-list
link-list
(fik-len (send self :calc-target-joint-dimension union-link-list))
(weight (fill (instantiate float-vector fik-len) 1))
(null-space)
(avoid-n-space-gain 0.01)
(avoid-weight-gain 1.0)
(avoid-collision-distance 200)
(avoid-collision-null-gain 1.0)
(avoid-collision-joint-gain 1.0)
((:collision-avoidance-link-pair pair-list) (send self :collision-avoidance-link-pair-from-link-list pair-list))
(cog-gain 0.0)
(target-centroid-pos)
(centroid-offset-func)
(cog-translation-axis :z)
(cog-null-space nil)
(additional-weight-list)
(additional-n-space-list)
(tmp-len (instantiate float-vector fik-len))
(tmp-len2 (instantiate float-vector fik-len))
(tmp-weight (instantiate float-vector fik-len))
(tmp-n-space (instantiate float-vector fik-len))
(tmp-mcc (make-matrix fik-len fik-len))
(tmp-mcc2 (make-matrix fik-len fik-len))
(debug-view)
```

(jacobi)  
&allow-other-keys

:move-joints-avoidance is called in :inverse-kinematics-loop. In this method, calculation of joint position difference are executed and joint position are moved.

Optional arguments:

:weight

float-vector of inverse weight of velocity of each joint or a function which returns the float-vector or a list which returns the float-vector. Length of the float-vector should be same as the number of columns of the jacobian. If :weight is a function or a list, it is called in each IK loop as (funcall weight union-link-list) or (eval weight). :weight is used in calculation of weighted norm of joint velocity for sr-inverse. Default is the float-vector filled with 1.

:null-space

float-vector of joint velocity or a function which returns the float-vector or a list which returns the float-vector. Length of the float-vector should be same as the number of columns of the jacobian. If :null-space is a function or a list, it is called in each IK loop as (funcall null-space) or (eval null-space). This joint velocity is applied in null space of main task in each IK loop. Default is nil.

:avoid-n-space-gain

gain of joint velocity to avoid joint limit applied in null space of main task in each IK loop. The avoiding velocity is calculated as  $((t_{max} + t_{min})/2 - t)/((t_{max} - t_{min})/2)^2$ . Default is 0.01.

:avoid-weight-gain

gain of dH/dt in calculation of avoiding joint limits weight. :weight is divided by this avoiding joint limits weight. Default is 1.0.

If :avoid-n-space-gain is 0, :weight is multiplied by :weight instead.

:avoid-collision-distance

yellow zone. 0.1avoid-collision-distance is regarded as orange zone.

If :avoid-collision-joint-gain is smaller than or equal to 0.0, yellow zone and orange zone become inactive. Default is 200[mm].

:avoid-collision-null-gain

*k<sub>null</sub>*. Default is 1.0.

:avoid-collision-joint-gain

*k<sub>joint</sub>*. Default is 1.0.

:collision-avoidance-link-pair

(list (list link1 link2) (list link3 link4) ...) with any length. Collision between paired links is cared. Default is (send self :collision-avoidance-link-pair-from-link-list link-list :obstacles (cadr (memq :obstacles args))).

:additional-weight-list

(list (list target-link1 additional-weight1) (list target-link2 additional-weight2) ...) with any length. The component of :weight corresponding to the parent joint of target-link is scaled by additional-weight. additional-weight should be float (if 1 dof), float-vector with length of the joint dof, or a function which returns the float or float-vector. if additional-weight is a function, it is called in each IK loop as (funcall additional-weight). Default is nil.

:additional-n-space-list

(list (list target-link1 var1) (list target-link2 var2) ...) with any length. In each IK loop, the parent joint of target-link is moved by the amount of var in null space of main task. var should be float (if 1dof), float-vector with the same length of the target joint dof, or a function which returns the float or float-vector. If var is float-vector, it is called in each IK loop as (funcall var). Default is nil.

other-keys

:manipulability-limit

If manipulability of jacobian is smaller than manipulability-limit, diagonal matrix is added in calculation of sr-inverse. Default is 0.1.

:manipulability-gain

Weight of diagonal matrix in calculation of sr-inverse. Weight is calculated as ( $\text{*manipulability-gain} (\text{expt } (- 1.0 (/ \text{manipulability } \text{manipulability-limit})) 2)$ ). Default is 0.001.

:collision-distance-limit

Threshold for collision detection. If collision is detected, the distance between the colliding links is considered to be :collision-distance-limit instead of actual distance. Default is 10[mm].

:move-joints-hook

A function which is called right after joints are moved in each IK loop as (funcall move-joints-hook). Default is nil.

**:calc-jacobian-from-link-list**

[method]

```
link-list &rest args &key move-target
(transform-coords move-target)
(rotation-axis (cond ((atom move-target) nil) (t (make-list (length move-target))))))
(translation-axis (cond ((atom move-target) t) (t (make-list (length move-target) :
(col-offset 0)
(dim (send self :calc-target-axis-dimension rotation-axis translation-axis))
(fik-len (send self :calc-target-joint-dimension link-list))
fik
(tmp-v0 (instantiate float-vector 0))
(tmp-v1 (instantiate float-vector 1))
(tmp-v2 (instantiate float-vector 2))
(tmp-v3 (instantiate float-vector 3))
(tmp-v3a (instantiate float-vector 3))
(tmp-v3b (instantiate float-vector 3))
(tmp-m33 (make-matrix 3 3))
&allow-other-keys
```

Calculate jacobian matrix from link-list and move-target. Jacobian is represented in :transform-coords. Unit system is [m] or [rad], not [mm] or [deg].

Joint order for this jacobian matrix follows link-list order. Joint torque[Nm] order is also the same.

Ex1. One-Arm

```
(setq *rarm-link-list*(send *robot*:link-list (send *robot*:rarm :end-coords :parent)))
(send-all *rarm-link-list*:joint)
```

Ex2. Two-Arm

```
(setq *arms-link-list*(mapcar #'(lambda (l) (send *robot*:link-list (send *robot*:l :end-coords :parent)))) '(:rarm :larm)))
(send-all (send *robot*:calc-union-link-list *arms-link-list*) :joint)
```

**:self-collision-check** &key (mode :all) (pairs (send self :collision-check-pairs)) (collision-func 'collision-check)

[メソッド]

**:collision-check-pairs** &key (:links ls) (cons (car links) (all-child-links (car links))))

[メソッド]

**:calc-vel-from-rot** *dif-rot rotation-axis &rest args &key (r-limit 0.5) (tmp-v0 (instantiate float-vector 0)) (tmp-v1 (instantiate float-vector 1)) (tmp-v2 (instantiate float-vector 2)) (tmp-v3 (instantiate float-vector 3)) &allow-other-keys* [メソッド]

**:calc-vel-from-pos** *dif-pos translation-axis &rest args &key (p-limit 100.0) (tmp-v0 (instantiate float-vector 0)) (tmp-v1 (instantiate float-vector 1)) (tmp-v2 (instantiate float-vector 2)) (tmp-v3 (instantiate float-vector 3)) &allow-other-keys* [メソッド]

**:ik-convergence-check** *success dif-pos dif-rot rotation-axis translation-axis thre rthre centroid-thre target-centroid-pos centroid-offset-func cog-translation-axis &key (update-mass-properties t)* [メソッド]

**:draw-collision-debug-view** [メソッド]

**:inverse-kinematics-args** *&rest args &key union-link-list rotation-axis translation-axis additional-jacobi-dimension &allow-other-keys* [メソッド]

**:calc-inverse-kinematics-nspace-from-link-list** *link-list &key (avoid-nspace-gain 0.01) (union-link-list (send self :calc-union-link-list link-list)) (fik-len (send self :calc-target-joint-dimension union-link-list)) (null-space) (debug-view) (additional-nspace-list) (cog-gain 0.0) (target-centroid-pos) (centroid-offset-func) (cog-translation-axis :z) (cog-null-space nil) (weight (fill (instantiate float-vector fik-len) 1.0)) (update-mass-properties t) (tmp-nspace (instantiate float-vector fik-len))* [メソッド]

**:calc-nspace-from-joint-limit** *avoid-nspace-gain union-link-list weight debug-view tmp-nspace* [メソッド]

**:calc-inverse-kinematics-weight-from-link-list** *link-list &key (avoid-weight-gain 1.0) (union-link-list (send self :calc-union-link-list link-list)) (fik-len (send self :calc-target-joint-dimension union-link-list)) (weight (fill (instantiate float-vector fik-len) 1)) (additional-weight-list) (debug-view) (tmp-weight (instantiate float-vector fik-len)) (tmp-len (instantiate float-vector fik-len))* [メソッド]

**:calc-weight-from-joint-limit** *avoid-weight-gain fik-len link-list union-link-list debug-view weight tmp-weight tmp-len* [メソッド]

**:reset-joint-angle-limit-weight-old** *union-link-list* [メソッド]

**:find-joint-angle-limit-weight-old-from-union-link-list** *union-link-list* [メソッド]

**:move-joints** *union-vel &rest args &key union-link-list (periodic-time 0.05) (joint-args) (debug-view nil) (move-joints-hook) &allow-other-keys* [メソッド]

**:collision-avoidance** *&rest args &key avoid-collision-distance avoid-collision-joint-gain avoid-collision-null-gain ((:collision-avoidance-link-pair pair-list)) (union-link-list) (link-list) (weight) (fik-len (send self :calc-target-joint-dimension union-link-list)) debug-view &allow-other-keys* [メソッド]

**:collision-avoidance-args** *pair link-list* [メソッド]

**:collision-avoidance-calc-distance** *&rest args &key union-link-list (warnp t) ((:collision-avoidance-link-pair pair-list)) ((:collision-distance-limit distance-limit) 10) &allow-other-keys* [メソッド]

**:collision-avoidance-link-pair-from-link-list** *link-lists &key obstacles ((:collision-avoidance-links collision-links) collision-avoidance-links) debug* [メソッド]

**:collision-avoidance-links** *&optional l* [メソッド]

**:calc-joint-angle-speed-gain** *union-link-list dav periodic-time* [メソッド]

**:calc-joint-angle-speed** *union-vel &rest args &key angle-speed (angle-speed-blending 0.5) jacobi jacobi# null-space i-j#j debug-view weight wmat tmp-len tmp-len2 fik-len &allow-other-keys* [メソッド]

**:calc-gradh-from-link-list** *link-list &optional (res (instantiate float-vector (length link-list)))* [メソッド]

**:calc-inverse-jacobian** *jacobi &rest args &key ((:manipulability-limit ml) 0.1) ((:manipulability-gain mg) 0.001) weight debug-view ret wmat tmat umat umat2 mat-tmp mat-tmp-rc tmp-mrr tmp-mrr2 &allow-other-keys* [メソッド]

**:calc-target-joint-dimension** *link-list* [メソッド]

**:calc-union-link-list** *link-list* [メソッド]

**:calc-target-axis-dimension** *rotation-axis translation-axis* [メソッド]

**eusmodel-validity-check** *robot* [関数]

Check if the robot model is validate

**calc-jacobian-default-rotate-vector** *paxis world-default-coords child-reverse transform-coords tmp-v3 tmp-m33* [関数]

**calc-jacobian-rotational** *fik row column joint paxis child-link world-default-coords child-reverse move-target transform-coords rotation-axis translation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-v3 tmp-v3a tmp-v3b tmp-m33* [関数]

**calc-jacobian-linear** *fik row column joint paxis child-link world-default-coords child-reverse move-target transform-coords rotation-axis translation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-v3 tmp-v3a tmp-v3b tmp-m33* [関数]

**calc-angle-speed-gain-scalar** *j dav i periodic-time* [関数]

**calc-angle-speed-gain-vector** *j dav i periodic-time* [関数]

**all-child-links** *s &optional (pred #'identity)* [関数]

**calc-dif-with-axis** *dif axis &optional tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2* [関数]

**calc-target-joint-dimension** *joint-list* [関数]

**calc-joint-angle-min-max-for-limit-calculation** *j kk jamm* [関数]

**joint-angle-limit-weight** *j-l &optional (res (instantiate float-vector (calc-target-joint-dimension j-l)))* [関数]

**joint-angle-limit-nspace** *j-l &optional (res (instantiate float-vector (calc-target-joint-dimension j-l)))* [関数]

**calc-jacobian-from-link-list-including-robot-and-obj-virtual-joint** *link-list move-target obj-move-target robot &key (rotation-axis '(t t)) (translation-axis '(t t)) (fik (make-matrix (send robot :calc-target-axis-dimension rotation-axis translation-axis) (send robot :calc-target-joint-dimension link-list)))* [関数]

**append-obj-virtual-joint** *link-list target-coords &key (joint-class 6dof-joint) (joint-args) (vplink) (vplink-coords) (vclink-coords)* [関数]

**append-multiple-obj-virtual-joint** *link-list target-coords &key (joint-class '(6dof-joint)) (joint-args '(nil)) (vplink) (vplink-coords) (vclink-coords)* [関数]

**eusmodel-validity-check-one** *robot* [関数]

**line** [クラス]

:super      **propertied-object**

:slots      pvert nvert

**:worldcoords** [メソッド]

Return a coordinates on the midpoint of the end points

**coordinates** [クラス]

:super      **propertied-object**

:slots      rot pos

**:difference-rotation** *coords &key (geometry::rotation-axis t)* [メソッド]  
 return difference in rotation of given coords, rotation-axis can take (:x, :y, :z, :xx, :yy, :zz, :xm, :ym, :zm)

**:difference-position** *coords &key (geometry::translation-axis t)* [メソッド]  
 return difference in position of given coords, translation-axis can take (:x, :y, :z, :xy, :yz, :zx).

**:axis** *geometry::axis* [メソッド]

**coordinates** [クラス]

:super      **propertied-object**  
 :slots      rot pos

**:move-coords** *geometry::target geometry::at* [メソッド]  
 fix 'at' coords on 'self' to 'target'

**:transform** *geometry::c &Optional (geometry::wrt :local)* [メソッド]

**:transformation** *geometry::c2 &Optional (geometry::wrt :local)* [メソッド]

**:move-to** *geometry::c &Optional (geometry::wrt :local) &aux geometry::cc* [メソッド]

**cascaded-coords** [クラス]

:super      **coordinates**  
 :slots      rot pos parent descendants worldcoords manager changed

**:move-to** *geometry::c &Optional (geometry::wrt :local) &aux geometry::cc* [メソッド]

**:transform** *geometry::c &Optional (geometry::wrt :local)* [メソッド]

**:transformation** *geometry::c2 &Optional (geometry::wrt :local)* [メソッド]

**:worldcoords** [メソッド]

**coordinates** [クラス]

:super      **propertied-object**  
 :slots      rot pos

**:inverse-rotate-vector** *geometry::v &Optional geometry::r* [メソッド]

**:rotate-vector** *geometry::v &Optional geometry::r* [メソッド]

**cascaded-coords** [クラス]

:super      **coordinates**  
 :slots      rot pos parent descendants worldcoords manager changed

**:inverse-rotate-vector** *geometry::v &Optional geometry::r* [メソッド]



**:rotate-vector** *geometry::v* *Optional geometry::r* [メソッド]

**coordinates** [クラス]

:super **propertied-object**  
:slots rot pos

**:inverse-transform-vector** *geometry::vec* *Optional geometry::v3a geometry::v3b geometry::m33* [メソッド]

**cascaded-coords** [クラス]

:super **coordinates**  
:slots rot pos parent descendants worldcoords manager changed

**:inverse-transform-vector** *geometry::v* *Optional geometry::v3a geometry::v3b geometry::m33* [メソッド]

**bodyset** [クラス]

:super **cascaded-coords**  
:slots (geometry::bodies :type cons)

**:init** [method]  
*coords* *rest args* *key* (name (intern (format nil bodyset A (system:address self)) KEYWORD))  
((:bodies geometry::bs))  
&allow-other-keys  
Create bodyset object

**:bodies** *rest args* [メソッド]

**:faces** [メソッド]

**:worldcoords** [メソッド]

**:draw-on** *rest args* [メソッド]

**:init** [method]  
*coords* *rest args* *key* (name (intern (format nil bodyset A (system:address self)) KEYWORD))  
((:bodies geometry::bs))  
&allow-other-keys  
Create bodyset object

**:draw-on** *rest args* [メソッド]

**:worldcoords** [メソッド]

**:faces** [メソッド]

**:bodies** *rest args* [メソッド]

**midcoords** *geometry::p geometry::c1 geometry::c2* [関数]

Returns mid (or p) coordinates of given two coordinates c1 and c2

**orient-coords-to-axis** *geometry::target-coords geometry::v* *Optional (geometry::axis :z) (geometry::eps \* epsilon\*)* [関数]

orient 'axis' in 'target-coords' to the direction specified by 'v' destructively.  
'v' must be non-zero vector.

**geometry::face-to-triangle-aux** *geometry::f* [関数]  
triangulate the face.

**geometry::face-to-triangle** *geometry::f* [関数]  
convert face to set of triangles.

**geometry::face-to-tessel-triangle** *geometry::f geometry::num* *Optional (\*epsilon\*1.000000e-10)* [関数]  
return polygon if triangable, return nil if it is not.

**body-to-faces** *geometry::abody* [関数]  
return triangled faces of given body

**make-sphere** *geometry::r* *Optional args* [関数]  
make sphere of given r

**make-ring** *geometry::ring-radius geometry::pipe-radius* *Optional args* *Optional key (geometry::segments 16)* [関数]  
make ring of given ring and pipe radius

**make-fan-cylinder** [function]  
*geometry::radius geometry::height* *Optional args* *Optional key (geometry::segments 12)*  
(angle 2pi)  
(geometry::mid-angle (/ angle 2.0))

make a cylinder whose base face is a fan. the angle of fan  
is defined by :angle keyword. and, the csg of the returned body is  
(:cylinder radius height segments angle)

**x-of-cube** *geometry::cub* [関数]  
return x of cube.

**y-of-cube** *geometry::cub* [関数]  
return y of cube.

**z-of-cube** *geometry::cub* [関数]  
return z of cube.

**height-of-cylinder** *geometry::cyl* [関数]  
return height of cylinder.

**radius-of-cylinder** *geometry::cyl* [関数]  
return radius of cylinder.

**radius-of-sphere** *geometry::sp* [関数]  
return radius of shape.

**geometry::make-faceset-from-vertices** *geometry::vs* [関数]  
create faceset from vertices.

**matrix-to-euler-angle** *geometry::m geometry::axis-order* [関数]  
 return euler angle from matrix.

**geometry::quaternion-from-two-vectors** *geometry::a geometry::b* [関数]  
 Comupute quaternion which rotate vector a into b.

**transform-coords** *geometry::c1 geometry::c2* *Optional (geometry::c3 (let ((geometry::dim (send geometry::c1 :dimension))) (instance coordinates :newcoords (unit-matrix geometry::dim) (instantiate float-vector geometry::dim))))* [関数]

**geometry::face-to-triangle-rest-polygon** *geometry::f geometry::num geometry::edgs* [関数]

**geometry::face-to-triangle-make-simple** *geometry::f* [関数]

**body-to-triangles** *geometry::abody* *Optional (geometry::limit 50)* [関数]

**geometry::triangle-to-triangle** *geometry::aface* *Optional (geometry::limit 50)* [関数]

**robot-model** [クラス]

:super      **cascaded-link**  
 :slots      larm-end-coords rarm-end-coords lleg-end-coords rleg-end-coords head-end-coords torso-end-coords

**:camera** *sensor-name* [メソッド]  
 Returns camera with given name

**:force-sensor** *sensor-name* [メソッド]  
 Returns force sensor with given name

**:imu-sensor** *sensor-name* [メソッド]  
 Returns imu sensor of given name

**:force-sensors** [メソッド]  
 Returns force sensors.

**:imu-sensors** [メソッド]  
 Returns imu sensors.

**:cameras** [メソッド]  
 Returns camera sensors.

**:look-at-hand** *l/r* [メソッド]  
 look at hand position, l/r supports :rarm, :larm, :arms, and '(:rarm :larm)

**:inverse-kinematics** [method]

*target-coords* *Optional* *rest args* *Optional key* look-at-target  
 (move-target)  
 (link-list (if (atom move-target) (send self :link-list (send move-target :parent)) (mapcar #'(lambda (x) (x :parent)) (link-list))))  
 &allow-other-keys

solve inverse kinematics, move move-target to target-coords

target-coords and move-target should be given.

link-list is set by default based on move-target ->root link link-list

:look-at-target

target head looks at. This task is best-effort and only head joints are used. :look-at-target supports t, nil, float-vector, coords, list of float-vector, list of coords.

other-keys

:inverse-kinematics internally calls :inverse-kinematics of cascaded-coords class and args are passed to it. See the explanation of :inverse-kinematics of cascaded-coords class.

**:inverse-kinematics-loop**

[method]

```
dif-pos dif-rot ℰrest args ℰkey target-coords
debug-view
look-at-target
(move-target)
(link-list (if (atom move-target) (send self :link-list (send move-target :parent))) (mapcar
&allow-other-keys
```

move move-target using dif-pos and dif-rot,

look-at-target supports t, nil, float-vector, coords, list of float-vector, list of coords

link-list is set by default based on move-target ->root link link-list

:inverse-kinematics-loop internally calls :inverse-kinematics-loop function of cascaded-coords class. See the explanation of :inverse-kinematics-loop in cascaded-coords class.

**:look-at-target** *look-at-target ℰkey (target-coords)*

[メソッド]

move robot head to look at targets, look-at-target support t/nil float-vector coordinates, center of list of float-vector or list of coordinates

**:init-pose**

[メソッド]

Set robot to initial posture.

**:torque-vector**

[method]

```
ℰkey (force-list)
(moment-list)
(target-coords)
(debug-view nil)
(calc-statics-p t)
(dt 0.005)
(av (send self :angle-vector))
(root-coords (send (car (send self :links)) :copy-worldcoords))
(calc-torque-buffer-args (send self :calc-torque-buffer-args))
(distribute-total-wrench-to-torque-method (if (and (not (every #'null (send self :legs))) (not (and
```

Returns torque vector

**:calc-force-from-joint-torque**

[method]

```
limb all-torque ℰkey (move-target (send self limb :end-coords))
(use-torso)
```

Calculates end-effector force and moment from joint torques.

**:fullbody-inverse-kinematics**

[method]

```
target-coords ℰrest args ℰkey (move-target)
(link-list)
(min (float-vector -500 -500 -500 -20 -20 -10))
(max (float-vector 500 500 25 20 20 10))
(root-link-virtual-joint-weight #f(0.1 0.1 0.1 0.1 0.5 0.5))
(target-centroid-pos (apply #'midpoint 0.5 (send self :legs :end-coords :worldpos))
(cog-gain 1.0)
```

```
(cog-translation-axis :z)
(centroid-offset-func nil)
(centroid-thre 5.0)
(additional-weight-list)
(joint-args nil)
(cog-null-space nil)
(min-loop 2)
&allow-other-keys
```

fullbody inverse kinematics for legged robot.

necessary args : target-coords, move-target, and link-list must include legs' (or leg's) parameters

ex. (send \*robot\*:fullbody-inverse-kinematics (list rarm-tc rleg-tc lleg-tc) :move-target (list rarm-mt rleg-mt lleg-mt) :link-list (list rarm-ll rleg-ll lleg-ll))

:min

lower position limit of root link virtual joint (x y z roll pitch yaw). Default is #f(-500[mm] -500[mm] -500[mm] -20[deg] -20[deg] -10[deg]).

:max

upper position limit of root link virtual joint (x y z roll pitch yaw). Default is #f(500[mm] 500[mm] 25[mm] 20[deg] 20[deg] 10[deg]).

:root-link-virtual-joint-weight

float-vector of inverse weight of velocity of root link virtual joint or a function which returns the float-vector (x y z roll pitch yaw). This works in the same way as :additional-weight-list in cascaded-coords::inverse-kinematics. Default is #f(0.1 0.1 0.1 0.1 0.5 0.5).

:joint-args

list of other arguments passed to :init function of root link virtual joint (6dof-joint class).

:max-joint-velocity

limit of velocity of root link virtual joint (x y z roll pitch yaw). Default is #f((/ 0.08 0.05)[m/s] (/ 0.08 0.05)[m/s] (/ 0.08 0.05)[m/s] (/ pi 4)[rad/s] (/ pi 4)[rad/s] (/ pi 4)[rad/s]))

other-keys

:fullbody-inverse-kinematics internally calls :inverse-kinematics and args are passed to it. See the explanation of :inverse-kinematics.

**:print-vector-for-robot-limb** *vec*

[メソッド]

Print angle vector with limb alingment and limb indent.

For example, if robot is rarm, larm, and torso, print result is:

```
#f(
rarm-j0 ... rarm-jN
larm-j0 ... larm-jN
torso-j0 ... torso-jN
)
```

**:calc-zmp-from-forces-moments**

[method]

*forces moments ℰkey* (wrt :world)

```
(limbs (if (send self :force-sensors) (remove nil (mapcar #'(lambda (fs) (find-i
(force-sensors (mapcar #'(lambda (l) (send self :force-sensor l)) limbs))
(cop-coords (mapcar #'(lambda (l) (send self l :end-coords)) limbs))
(fz-thre 0.001)
```

```
(limb-cop-fz-list (mapcar #'(lambda (fs f m cc) (let ((fsp (scale 0.001 (send fs
```

Calculate zmp[mm] from sensor local forces and moments

If force<sub>z</sub> is large, zmp can be defined and returns 3D zmp.

Otherwise, zmp cannot be defined and returns nil.

**:foot-midcoords** *Optional (mid 0.5)*

[メソッド]

Calculate midcoords of :rleg and :lleg end-coords.

In the following codes, leged robot is assumed.

**:fix-leg-to-coords**

[method]

```
fix-coords Optional (l/r :both) Ekey (mid 0.5)
```

```
&allow-other-keys
```

Fix robot's legs to a coords

In the following codes, leged robot is assumed.

**:move-centroid-on-foot**

[method]

```
leg fix-limbs Erest args Ekey (thre (mapcar #'(lambda (x) (if (memq x '(:rleg :lleg)) 1 0)
(rthre (mapcar #'(lambda (x) (deg2rad (if (memq x '(:rleg :lleg)) 1 5))) fix-limbs))
(mid 0.5)
(target-centroid-pos (if (eq leg :both) (apply #'midpoint mid (mapcar #'(lambda (tmp)
(fix-limbs-target-coords (mapcar #'(lambda (x) (send self x :end-coords :copy-worldcoords)
(root-link-virtual-joint-weight #f(0.1 0.1 0.0 0.0 0.0 0.5))
&allow-other-keys
```

Move robot COG to change centroid-on-foot location,

leg : legs for target of robot's centroid, which should be :both, :rleg, and :lleg.

fix-limbs : limb names which are fixed in this IK.

**:calc-walk-pattern-from-footstep-list**

[method]

```
footstep-list Ekey (default-step-height 50)
(dt 0.1)
(default-step-time 1.0)
(solve-angle-vector-args)
(debug-view nil)
((:all-limbs al) (if (send self :force-sensors) (remove nil (mapcar #'(lambda (limb)
((:default-zmp-offsets dzo) (mapcar #'(lambda (x) (list x (float-vector 0)
(init-pose-function #'(lambda nil (send self :move-centroid-on-foot :both)
(start-with-double-support t)
(end-with-double-support t)
(ik-thre 1)
(ik-rthre (deg2rad 1))
(q 1.0)
(r 1.000000e-06)
(calc-zmp t)
```

Calculate walking pattern from foot step list and return pattern list as a list of angle-vector, root-coords, time, and so on.

footstep-list should be given.

:footstep-list

(list footstep1 footstep2 ...). :footstep-list can be any length. Each footstep indicates the destinations

of swing legs in each step.

footstep should be list of coordinate whose :name is identical with one swing leg and whose coords is the destination of that leg. If number of swing legs in a step is one, the footstep can be a coordinate.

footstep1 is only for intialization and not executed.

:default-step-height

Height of swing leg cycloid trajectories. Default is 50[mm].

:dt

Sampling time of preview control and output walk pattern. Default is 0.1[s].

:default-step-time

Reference time of each step. The first 10 percent and the last 10 percent of default-step-time is double support phase. Default is 1.0[s].

:solve-angle-vector-args

:move-centroid-on-foot is used to solve IK in :calc-walk-pattern-from-footstep-list. :solve-angle-vector-args is passed to :move-centroid-on-foot in the form of (send\*self :move-centroid-on-foot ... solve-angle-vector-args). Default is nil.

:debug-view

Set t to show visualization. Default is nil.

:all-limbs

list of limb names. In each walking step, limbs in :all-limbs but not assigned as swing legs by :footstep-list are considered to be support legs. Default is '(rleg :lleg) sorted in force-sensors order.

:default-zmp-offsets

(list limbname1 offset1 limbname2 offset2 ...). :default-zmp-offsets should include every limb in :all-limbs. offset is a float-vector[mm] and local offset of reference zmp position from end-coords. Default offset is #F(0 0 0)[mm].

:init-pose-function

A function which initialize robot's pose. Walking pattern is generated from this initial pose. :init-pose-function is called once at the start of walking pattern generation in the form of (funcall init-pose-function). Default is #'(lambda () (send self :move-centroid-on-foot :both '(rleg :lleg))).

:start-with-double-support

At the start of walking pattern generation, the initial position of reference zmp is

t: midpoint of all-limbs.

nil: midpoint of swing legs of footstep1.

Default is t.

:end-with-double-support

At the end of walking pattern generation, the final position of reference zmp is

t: midpoint of all-limbs.

nil: midpoint of support legs of the last footstep.

Default is t.

:ik-thre

Threshold for position error to terminate IK iteration. Default is 1[mm].

:ik-rthre

Threshold for rotation error to terminate IK iteration. Default is (deg2rad 1)[rad].

:q

Weight Q of the cost function of preview control. Default is 1.0.

:r

Weight R of the cost function of preview control. Default is 1e-6.

:calc-zmp

Set `t` to calculate resultant ZMP after IK. The calculated ZMP is visualized if `:debug-view` is `t`, and stored as `czmp` in return value. Default is `t`.

**:gen-footstep-parameter** *ℰkey (ratio 1.0)* [メソッド]

Generate footstep parameter

**:go-pos-params->footstep-list** [method]

```
xx yy th ℰkey ((:footstep-parameter prm) (send self :footstep-parameter))
((:default-half-offset defp) (cadr (memq :default-half-offset prm)))
((:forward-offset-length xx-max) (cadr (memq :forward-offset-length prm)))
((:outside-offset-length yy-max) (cadr (memq :outside-offset-length prm)))
((:rotate-rad th-max) (abs (rad2deg (cadr (memq :rotate-rad prm)))))
(gen-go-pos-step-node-func #'(lambda (mc leg leg-translate-pos) (let ((cc (send
```

Calculate foot step list from goal x position [mm], goal y position [mm], and goal yaw orientation [deg].

**:go-pos-quadruped-params->footstep-list** *xx yy th ℰkey (type :crawl)* [メソッド]

Calculate foot step list for quadruped walking from goal x position [mm], goal y position [mm], and goal yaw orientation [deg].

**:support-polygons** [メソッド]

Return support polygons.

**:support-polygon** *name* [メソッド]

Return support polygon.

If *name* is list, return convex hull of all polygons.

Otherwise, return polygon with given name

**:make-default-linear-link-joint-between-attach-coords** *attach-coords-0 attach-coords-1 end-coords-name linear-joint-name* [メソッド]

Make default linear actuator module such as muscle and cylinder and append `lins` and `joint-list`.

Module includes `parent-link =>(j0) =>l0 =>(j1) =>l1` (linear actuator) `=>(j2) =>l2 =>end-coords`.

`attach-coords-0` is root side coords which linear actuator is attached to.

`attach-coords-1` is end side coords which linear actuator is attached to.

`end-coords-name` is the name of end-coords.

`linear-joint-name` is the name of linear actuator.

**:calc-static-balance-point** [method]

```
ℰkey (target-points (mapcar #'(lambda (tmp-arm) (send (send self tmp-arm :end-co
(force-list (make-list (length target-points) :initial-element (float-vector 0 0 0)))
(moment-list (make-list (length target-points) :initial-element (float-vector 0 0 0)))
(static-balance-point-height (elt (apply #'midpoint 0.5 (send self :legs :end-coords :w
(update-mass-properties t)
```

Calculate static balance point which is equivalent to static extended ZMP.

The output is expressed by the world coordinates.

`target-points` are end-effector points on which `force-list` and `moment-list` apply.

`force-list` [N] and `moment-list` [Nm] are list of force and moment that robot receives at `target-points`.

`static-balance-point-height` is height of static balance point [mm].

**:init-ending** [メソッド]



<b>:rarm-end-coords</b>	[メソッド]
<b>:larm-end-coords</b>	[メソッド]
<b>:rleg-end-coords</b>	[メソッド]
<b>:lleg-end-coords</b>	[メソッド]
<b>:head-end-coords</b>	[メソッド]
<b>:torso-end-coords</b>	[メソッド]
<b>:rarm-root-link</b>	[メソッド]
<b>:larm-root-link</b>	[メソッド]
<b>:rleg-root-link</b>	[メソッド]
<b>:lleg-root-link</b>	[メソッド]
<b>:head-root-link</b>	[メソッド]
<b>:torso-root-link</b>	[メソッド]
<b>:limb</b> <i>limb method &amp;rest args</i>	[メソッド]
<b>:inverse-kinematics-loop-for-look-at</b> <i>limb &amp;rest args</i>	[メソッド]
<b>:gripper</b> <i>limb &amp;rest args</i>	[メソッド]
<b>:get-sensor-method</b> <i>sensor-type sensor-name</i>	[メソッド]
<b>:get-sensors-method-by-limb</b> <i>sensors-type limb</i>	[メソッド]
<b>:larm</b> <i>&amp;rest args</i>	[メソッド]
<b>:rarm</b> <i>&amp;rest args</i>	[メソッド]
<b>:lleg</b> <i>&amp;rest args</i>	[メソッド]
<b>:rleg</b> <i>&amp;rest args</i>	[メソッド]
<b>:head</b> <i>&amp;rest args</i>	[メソッド]
<b>:torso</b> <i>&amp;rest args</i>	[メソッド]
<b>:arms</b> <i>&amp;rest args</i>	[メソッド]
<b>:legs</b> <i>&amp;rest args</i>	[メソッド]
<b>:distribute-total-wrench-to-torque-method-default</b>	[メソッド]

**:joint-angle-limit-nspace-for-6dof** *ℰkey (avoid-nspace-gain 0.01) (limbs '(:rleg :lleg))* [メソッド]

**:joint-order** *limb ℰoptional jname-list* [メソッド]

**:draw-gg-debug-view** *end-coords-list contact-state rz cog pz czmp dt* [メソッド]

**:footstep-parameter** [メソッド]

**:make-support-polygons** [メソッド]

**:make-sole-polygon** *name* [メソッド]

**:calc-zmp-from-forces-moments** [method]

```

forces moments ℰkey (wrt :world)
(limbs (if (send self :force-sensors) (remove nil (mapcar #'(lambda (fs) (find-i
(force-sensors (mapcar #'(lambda (l) (send self :force-sensor l)) limbs))
(cop-coords (mapcar #'(lambda (l) (send self l :end-coords)) limbs))
(fz-thre 0.001)
(limb-cop-fz-list (mapcar #'(lambda (fs f m cc) (let ((fsp (scale 0.001 (send fs

```

Calculate zmp[mm] from sensor local forces and moments

If force.z is large, zmp can be defined and returns 3D zmp.

Otherwise, zmp cannot be defined and returns nil.

**:print-vector-for-robot-limb** *vec* [メソッド]

Print angle vector with limb alingment and limb indent.

For example, if robot is rarm, larm, and torso, print result is:

```

#f(
rarm-j0 ... rarm-jN
larm-j0 ... larm-jN
torso-j0 ... torso-jN
)

```

**:fullbody-inverse-kinematics** [method]

```

target-coords ℰrest args ℰkey (move-target)
(link-list)
(min (float-vector -500 -500 -500 -20 -20 -10))
(max (float-vector 500 500 25 20 20 10))
(root-link-virtual-joint-weight #f(0.1 0.1 0.1 0.1 0.5 0.5))
(target-centroid-pos (apply #'midpoint 0.5 (send self :legs :end-coords :worldpos))
(cog-gain 1.0)
(cog-translation-axis :z)
(centroid-offset-func nil)
(centroid-thre 5.0)
(additional-weight-list)
(joint-args nil)
(cog-null-space nil)
(min-loop 2)
&allow-other-keys

```

fullbody inverse kinematics for legged robot.

necessary args : target-coords, move-target, and link-list must include legs' (or leg's) parameters

ex. (send \*robot\*:fullbody-inverse-kinematics (list rarm-tc rleg-tc lleg-tc) :move-target (list rarm-mt rleg-mt lleg-mt) :link-list (list rarm-ll rleg-ll lleg-ll))

:min

lower position limit of root link virtual joint (x y z roll pitch yaw). Default is #f(-500[mm] -500[mm] -500[mm] -20[deg] -20[deg] -10[deg]).

:max

upper position limit of root link virtual joint (x y z roll pitch yaw). Default is #f(500[mm] 500[mm] 25[mm] 20[deg] 20[deg] 10[deg]).

:root-link-virtual-joint-weight

float-vector of inverse weight of velocity of root link virtual joint or a function which returns the float-vector (x y z roll pitch yaw). This works in the same way as :additional-weight-list in cascaded-coords::inverse-kinematics. Default is #f(0.1 0.1 0.1 0.1 0.5 0.5).

:joint-args

list of other arguments passed to :init function of root link virtual joint (6dof-joint class).

:max-joint-velocity

limit of velocity of root link virtual joint (x y z roll pitch yaw). Default is #f((/ 0.08 0.05)[m/s] (/ 0.08 0.05)[m/s] (/ 0.08 0.05)[m/s] (/ pi 4)[rad/s] (/ pi 4)[rad/s] (/ pi 4)[rad/s]))

other-keys

:fullbody-inverse-kinematics internally calls :inverse-kinematics and args are passed to it. See the explanation of :inverse-kinematics.

**:calc-force-from-joint-torque** [method]

*limb all-torque ℰkey* (move-target (send self limb :end-coords))

(use-torso)

Calculates end-effector force and moment from joint torques.

**:torque-vector** [method]

*ℰkey* (force-list)

(moment-list)

(target-coords)

(debug-view nil)

(calc-statics-p t)

(dt 0.005)

(av (send self :angle-vector))

(root-coords (send (car (send self :links)) :copy-worldcoords))

(calc-torque-buffer-args (send self :calc-torque-buffer-args))

(distribute-total-wrench-to-torque-method (if (and (not (every #'null (send self :legs))) (not (and

Returns torque vector

**:init-pose** [メソッド]

Set robot to initial posture.

**:look-at-target** *look-at-target ℰkey (target-coords)* [メソッド]

move robot head to look at targets, look-at-target support t/nil float-vector coordinates, center of list of float-vector or list of coordinates

**:inverse-kinematics-loop**

[method]

```
dif-pos dif-rot &rest args &key target-coords
debug-view
look-at-target
(move-target)
(link-list (if (atom move-target) (send self :link-list (send move-target :parent)) (mapcar #'
```

move move-target using dif-pos and dif-rot,

look-at-target supports t, nil, float-vector, coords, list of float-vector, list of coords

link-list is set by default based on move-target ->root link link-list

:inverse-kinematics-loop internally calls :inverse-kinematics-loop function of cascaded-coords class. See the explanation of :inverse-kinematics-loop in cascaded-coords class.

**:inverse-kinematics**

[method]

```
target-coords &rest args &key look-at-target
(move-target)
(link-list (if (atom move-target) (send self :link-list (send move-target :parent)) (mapcar #'
```

solve inverse kinematics, move move-target to target-coords

target-coords and move-target should be given.

link-list is set by default based on move-target ->root link link-list

:look-at-target

target head looks at. This task is best-effort and only head joints are used. :look-at-target supports t, nil, float-vector, coords, list of float-vector, list of coords.

other-keys

:inverse-kinematics internally calls :inverse-kinematics of cascaded-cords class and args are passed to it. See the explanation of :inverse-kinematics of cascaded-cords class.

**:look-at-hand** *l/r*

[メソッド]

look at hand position, l/r supports :rarm, :larm, :arms, and '(:rarm :larm)

**:cameras**

[メソッド]

Returns camera sensors.

**:imu-sensors**

[メソッド]

Returns imu sensors.

**:force-sensors**

[メソッド]

Returns force sensors.

**:imu-sensor** *sensor-name*

[メソッド]

Returns imu sensor of given name

**:force-sensor** *sensor-name*

[メソッド]

Returns force sensor with given name

**:camera** *sensor-name*

[メソッド]

Returns camera with given name

**:joint-order** *limb &optional jname-list*

[メソッド]

<b>:joint-angle-limit-nspace-for-6dof</b> <i>ℰkey (avoid-nspace-gain 0.01) (limbs '(:rleg :lleg))</i>	[メソッド]
<b>:distribute-total-wrench-to-torque-method-default</b>	[メソッド]
<b>:legs</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:arms</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:torso</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:head</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:rleg</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:lleg</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:rarm</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:larm</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:get-sensors-method-by-limb</b> <i>sensors-type limb</i>	[メソッド]
<b>:get-sensor-method</b> <i>sensor-type sensor-name</i>	[メソッド]
<b>:gripper</b> <i>limb ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:inverse-kinematics-loop-for-look-at</b> <i>limb ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:limb</b> <i>limb method ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:torso-root-link</b>	[メソッド]
<b>:head-root-link</b>	[メソッド]
<b>:lleg-root-link</b>	[メソッド]
<b>:rleg-root-link</b>	[メソッド]
<b>:larm-root-link</b>	[メソッド]
<b>:rarm-root-link</b>	[メソッド]
<b>:torso-end-coords</b>	[メソッド]
<b>:head-end-coords</b>	[メソッド]
<b>:lleg-end-coords</b>	[メソッド]
<b>:rleg-end-coords</b>	[メソッド]
<b>:larm-end-coords</b>	[メソッド]

**:rarm-end-coords**

[メソッド]

**:init-ending**

[メソッド]

**:calc-static-balance-point**

[method]

```

ℰkey (target-points (mapcar #'(lambda (tmp-arm) (send (send self tmp-arm :end-coords)
(force-list (make-list (length target-points) :initial-element (float-vector 0 0 0)))
(moment-list (make-list (length target-points) :initial-element (float-vector 0 0 0)))
(static-balance-point-height (elt (apply #'midpoint 0.5 (send self :legs :end-coords :world)
(update-mass-properties t)

```

Calculate static balance point which is equivalent to static extended ZMP.

The output is expressed by the world coordinates.

target-points are end-effector points on which force-list and moment-list apply.

force-list [N] and moment-list [Nm] are list of force and moment that robot receives at target-points.

static-balance-point-height is height of static balance point [mm].

**:make-default-linear-link-joint-between-attach-coords** *attach-coords-0 attach-coords-1 end-coords-name linear-joint-name* [メソッド]

Make default linear actuator module such as muscle and cylinder and append lins and joint-list.

Module includes parent-link =>(j0) =>l0 =>(j1) =>l1 (linear actuator) =>(j2) =>l2 =>end-coords.

attach-coords-0 is root side coords which linear actuator is attached to.

attach-coords-1 is end side coords which linear actuator is attached to.

end-coords-name is the name of end-coords.

linear-joint-name is the name of linear actuator.

**:support-polygon** *name*

[メソッド]

Return support polygon.

If name is list, return convex hull of all polygons.

Otherwise, return polygon with given name

**:support-polygons**

[メソッド]

Return support polygons.

**:go-pos-quadruped-params->footstep-list** *xx yy th ℰkey (type :crawl)*

[メソッド]

Calculate foot step list for quadruped walking from goal x position [mm], goal y position [mm], and goal yaw orientation [deg].

**:go-pos-params->footstep-list**

[method]

```

xx yy th ℰkey ((:footstep-parameter prm) (send self :footstep-parameter)
((:default-half-offset defp) (cadr (memq :default-half-offset prm)))
((:forward-offset-length xx-max) (cadr (memq :forward-offset-length prm)))
((:outside-offset-length yy-max) (cadr (memq :outside-offset-length prm)))
((:rotate-rad th-max) (abs (rad2deg (cadr (memq :rotate-rad prm)))))
(gen-go-pos-step-node-func #'(lambda (mc leg leg-translate-pos) (let ((cc (send

```

Calculate foot step list from goal x position [mm], goal y position [mm], and goal yaw orientation [deg].

**:gen-footstep-parameter** *ℰkey (ratio 1.0)*

[メソッド]

Generate footstep parameter

**:calc-walk-pattern-from-footstep-list**

[method]

```

footstep-list key (default-step-height 50)
(dt 0.1)
(default-step-time 1.0)
(solve-angle-vector-args)
(debug-view nil)
((:all-limbs al) (if (send self :force-sensors) (remove nil (mapcar #'(lambda
((:default-zmp-offsets dzo) (mapcan #'(lambda (x) (list x (float-vector 0
(init-pose-function #'(lambda nil (send self :move-centroid-on-foot :both
(start-with-double-support t)
(end-with-double-support t)
(ik-thre 1)
(ik-rthre (deg2rad 1))
(q 1.0)
(r 1.000000e-06)
(calc-zmp t)

```

Calculate walking pattern from foot step list and return pattern list as a list of angle-vector, root-coords, time, and so on.

footstep-list should be given.

:footstep-list

(list footstep1 footstep2 ...). :footstep-list can be any length. Each footstep indicates the destinations of swing legs in each step.

footstep should be list of coordinate whose :name is identical with one swing leg and whose coords is the destination of that leg. If number of swing legs in a step is one, the footstep can be a coordinate.

footstep1 is only for intialization and not executed.

:default-step-height

Height of swing leg cycloid trajectories. Default is 50[mm].

:dt

Sampling time of preview control and output walk pattern. Default is 0.1[s].

:default-step-time

Reference time of each step. The first 10 percent and the last 10 percent of default-step-time is double support phase. Default is 1.0[s].

:solve-angle-vector-args

:move-centroid-on-foot is used to solve IK in :calc-walk-pattern-from-footstep-list. :solve-angle-vector-args is passed to :move-centroid-on-foot in the form of (send\*self :move-centroid-on-foot ... solve-angle-vector-args). Default is nil.

:debug-view

Set t to show visualization. Default is nil.

:all-limbs

list of limb names. In each walking step, limbs in :all-limbs but not assigned as swing legs by :footstep-list are considered to be support legs. Default is '(rleg lleg) sorted in force-sensors order.

:default-zmp-offsets

(list limbname1 offset1 limbname2 offset2 ...). :default-zmp-offsets should include every limb in :all-limbs. offset is a float-vector[mm] and local offset of reference zmp position from end-coords. Default offset is #F(0 0 0)[mm].

:init-pose-function

A function which initialize robot's pose. Walking pattern is generated from this initial pose. `:init-pose-function` is called once at the start of walking pattern generation in the form of `(funcall init-pose-function)`. Default is `#'(lambda () (send self :move-centroid-on-foot :both '(:rleg :lleg)))`.

`:start-with-double-support`

At the start of walking pattern generation, the initial position of reference zmp is

t: midpoint of all-limbs.

nil: midpoint of swing legs of footstep1.

Default is t.

`:end-with-double-support`

At the end of walking pattern generation, the final position of reference zmp is

t: midpoint of all-limbs.

nil: midpoint of support legs of the last footstep.

Default is t.

`:ik-thre`

Threshold for position error to terminate IK iteration. Default is 1[mm].

`:ik-rthre`

Threshold for rotation error to terminate IK iteration. Default is (deg2rad 1)[rad].

`:q`

Weight Q of the cost function of preview control. Default is 1.0.

`:r`

Weight R of the cost function of preview control. Default is 1e-6.

`:calc-zmp`

Set t to calculate resultant ZMP after IK. The calculated ZMP is visualized if `:debug-view` is t, and stored as `czmp` in return value. Default is t.

**`:move-centroid-on-foot`**

[method]

```
leg fix-limbs &rest args &key (thre (mapcar #'(lambda (x) (if (memq x '(:rleg :lleg)) 1 5))
(rthre (mapcar #'(lambda (x) (deg2rad (if (memq x '(:rleg :lleg)) 1 5))) fix-limbs))
(mid 0.5)
(target-centroid-pos (if (eq leg :both) (apply #'midpoint mid (mapcar #'(lambda (tmp)
(fix-limbs-target-coords (mapcar #'(lambda (x) (send self x :end-coords :copy-worldcoords)
(root-link-virtual-joint-weight #'(0.1 0.1 0.0 0.0 0.0 0.5))
&allow-other-keys
```

Move robot COG to change centroid-on-foot location,

leg : legs for target of robot's centroid, which should be `:both`, `:rleg`, and `:lleg`.

fix-limbs : limb names which are fixed in this IK.

**`:fix-leg-to-coords`**

[method]

```
fix-coords &optional (l/r :both) &key (mid 0.5)
&allow-other-keys
```

Fix robot's legs to a coords

In the following codes, legged robot is assumed.

**`:foot-midcoords`** *&optional (mid 0.5)*

[メソッド]

Calculate midcoords of `:rleg` and `:lleg` end-coords.

In the following codes, legged robot is assumed.



<b>:make-sole-polygon</b> <i>name</i>	[メソッド]
<b>:make-support-polygons</b>	[メソッド]
<b>:footstep-parameter</b>	[メソッド]
<b>:draw-gg-debug-view</b> <i>end-coords-list contact-state rz cog pz czmp dt</i>	[メソッド]
<b>make-default-robot-link</b> <i>len radius axis name Optional extbody</i>	[関数]

## 18.5 センサモデル

### sensor-model [クラス]

```

:super    body
:slots    data profile

```

<b>:profile</b> <i>Optional p</i>	[メソッド]
<b>:signal</b> <i>rawinfo</i>	[メソッド]
<b>:simulate</b> <i>model</i>	[メソッド]
<b>:read</b>	[メソッド]
<b>:draw-sensor</b> <i>v</i>	[メソッド]
<b>:init</b> <i>shape &amp;key name &amp;allow-other-keys</i>	[メソッド]
<b>:init</b> <i>shape &amp;key name &amp;allow-other-keys</i>	[メソッド]
<b>:draw-sensor</b> <i>v</i>	[メソッド]
<b>:read</b>	[メソッド]
<b>:simulate</b> <i>model</i>	[メソッド]
<b>:signal</b> <i>rawinfo</i>	[メソッド]
<b>:profile</b> <i>Optional p</i>	[メソッド]

### bumper-model [クラス]

```

:super    sensor-model
:slots    bumper-threshold

```

<b>:init</b>	[method]
<i>b &amp;rest args &amp;key ((:bumper-threshold bt) 20)</i>	
<i>name</i>	

Create bumper model, b is the shape of an object and bt is the threshold in distance[mm].

**:simulate** *objs* [メソッド]

Simulate bumper, with given objects, return 1 if the sensor detects an object and 0 if not.

**:draw** *vwer* [メソッド]

**:draw-sensor** *vwer* [メソッド]

**:simulate** *objs* [メソッド]

Simulate bumper, with given objects, return 1 if the sensor detects an object and 0 if not.

**:init** [method]

*b* *rest args* *key* ((:bumper-threshold bt) 20)

name

Create bumper model, b is the shape of an object and bt is the threshold in distance[mm].

**:draw-sensor** *vwer* [メソッド]

**:draw** *vwer* [メソッド]

**camera-model** [クラス]

:super **sensor-model**

:slots (vwing :forward (:projection :newprojection :screen :view :viewpoint :view-direction :v

**:init** [method]

*b* *rest args* *key* ((:width pw) 320)

((:height ph) 240)

(view-up #f(0.0 1.0 0.0))

(viewdistance 100.0)

(hither 100.0)

(yon 10000.0)

&allow-other-keys

Create camera model. b is the shape of an object

**:create-viewer** *optional cv* *key* (*no-window nil*) [メソッド]

Create camera viewer, or set viewer

**:width** [メソッド]

Returns width of the camera in pixel.

**:height** [メソッド]

Returns height of the camera in pixel.

**:fovy** [メソッド]

Returns field of view in degree

**:cx** [メソッド]

Returns center x.

**:cy** [メソッド]

Returns center y.

<b>:fx</b>	[メソッド]
Returns focal length of x.	
<b>:fy</b>	[メソッド]
Returns focal length of y.	
<b>:screen-point</b> <i>pos</i>	[メソッド]
Returns point in screen corresponds to the given pos.	
<b>:3d-point</b> <i>x y d</i>	[メソッド]
Returns 3d position	
<b>:ray</b> <i>x y</i>	[メソッド]
Returns ray vector of given x and y.	
<b>:draw-on</b>	[method]
<i>ℰrest args ℰkey</i> ((:viewer vwer) *viewer*) &allow-other-keys	
Draw camera raw in irtviewer, ex (send cam :draw-on :flush t)	
<b>:draw-objects</b> <i>objs</i>	[メソッド]
Draw objects in camera viewer, expected type of objs is list of objects	
<b>:get-image</b>	[method]
<i>ℰkey</i> (with-points) (with-colors)	
Get image objects you need to call :draw-objects before calling this function	
<b>:select-drawmode</b> <i>mode objs</i>	[メソッド]
Change drawmode for drawing with :draw-objects methods. mode is symbol of mode, 'hid is symbol for hidden line mode, the other symbols indicate default mode. objs is the same objects using :draw-objects.	
<b>:viewing</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:image-viewer</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:draw-sensor</b> <i>vwer ℰkey flush (width 1) (color (float-vector 1 1 1))</i>	[メソッド]
<b>:draw-objects-raw</b> <i>vwr objs</i>	[メソッド]
<b>:get-image-raw</b> <i>vwr ℰkey (points) (colors)</i>	[メソッド]
<b>:select-drawmode</b> <i>mode objs</i>	[メソッド]
Change drawmode for drawing with :draw-objects methods. mode is symbol of mode, 'hid is symbol for hidden line mode, the other symbols indicate default mode. objs is the same objects using :draw-objects.	
<b>:get-image</b>	[method]
<i>ℰkey</i> (with-points) (with-colors)	
Get image objects you need to call :draw-objects before calling this function	

<b>:draw-objects</b> <i>objs</i>	[メソッド]
Draw objects in camera viewer, expected type of objs is list of objects	
<b>:draw-on</b>	[method]
<i>ℰrest args ℰkey</i> ((:viewer vwr) *viewer*) &allow-other-keys	
Draw camera raw in irtviewer, ex (send cam :draw-on :flush t)	
<b>:ray</b> <i>x y</i>	[メソッド]
Returns ray vector of given x and y.	
<b>:3d-point</b> <i>x y d</i>	[メソッド]
Returns 3d position	
<b>:screen-point</b> <i>pos</i>	[メソッド]
Returns point in screen corresponds to the given pos.	
<b>:fy</b>	[メソッド]
Returns focal length of y.	
<b>:fx</b>	[メソッド]
Returns focal length of x.	
<b>:cy</b>	[メソッド]
Returns center y.	
<b>:cx</b>	[メソッド]
Returns center x.	
<b>:fovy</b>	[メソッド]
Returns field of view in degree	
<b>:height</b>	[メソッド]
Returns height of the camera in pixel.	
<b>:width</b>	[メソッド]
Returns width of the camera in pixel.	
<b>:create-viewer</b> <i>ℰoptional cv ℰkey (no-window nil)</i>	[メソッド]
Create camera viewer, or set viewer	
<b>:init</b>	[method]
<i>b ℰrest args ℰkey</i> ((:width pw) 320) ((:height ph) 240) (view-up #f(0.0 1.0 0.0)) (viewdistance 100.0) (hither 100.0) (yon 10000.0) &allow-other-keys	
Create camera model. b is the shape of an object	
<b>:get-image-raw</b> <i>vwr ℰkey (points) (colors)</i>	[メソッド]

**:draw-objects-raw** *vwr objs* [メソッド]

**:draw-sensor** *vwr &key flush (width 1) (color (float-vector 1 1 1))* [メソッド]

**:image-viewer** *&rest args* [メソッド]

**:viewing** *&rest args* [メソッド]

**make-camera-from-param** [function]

*&key* pwidth  
pheight  
fx  
fy  
cx  
cy  
(tx 0)  
(ty 0)  
parent-coords  
name  
create-viewer  
(no-window nil)

Create camera object from given parameters.

## 18.6 環境モデル

**scene-model** [クラス]

:super **cascaded-coords**  
:slots name objs

**:init** [method]

*&rest args &key* ((:name n) scene)  
((:objects o))  
((:remove-wall w))  
&allow-other-keys  
Create scene model

**:objects** [メソッド]

Returns objects in the scene.

**:add-objects** *objects* [メソッド]

Add objects to scene with identifiable names. Returns all objects.

**:add-object** *obj* [メソッド]

Add object to scene with identifiable name. Returns all objects.

**:remove-objects** *objs-or-names* [メソッド]

Remove objects or objects with given names from scene. Returns removed objects.

**:remove-object** *obj-or-name* [メソッド]

Remove object or object with given name from scene. Returns removed object.

**:find-object** *name* [メソッド]

Returns objects with given name.

**:add-spots** *spots* [メソッド]

Add spots to scene with identifiable names. All spots will be :assoc with this scene. Returns T if added spots successfly, otherwise returns NIL.

**:add-spot** *spot* [メソッド]

Add spot to scene with identifiable name. The spot will be :assoc with this scene. Returns T if spot is added successfly, otherwise returns NIL.

**:remove-spots** *spots* [メソッド]

Remove spots from this scene. All spots will be :dissoc with this scene. Returns removed spots.

**:remove-spot** *spot* [メソッド]

Remove spot from scene. the spot will be :dissoc with this scene. Returns removed spot.

**:spots** [メソッド]

Return all spots in the scene.

**:object** *name* [メソッド]

Return an object of given name.

**:spot** *name* [メソッド]

Return a spot of given name.

**:bodies** [メソッド]

**:spot** *name* [メソッド]

Return a spot of given name.

**:object** *name* [メソッド]

Return an object of given name.

**:spots** [メソッド]

Return all spots in the scene.

**:remove-spot** *spot* [メソッド]

Remove spot from scene. the spot will be :dissoc with this scene. Returns removed spot.

**:remove-spots** *spots* [メソッド]

Remove spots from this scene. All spots will be :dissoc with this scene. Returns removed spots.

**:add-spot** *spot* [メソッド]

Add spot to scene with identifiable name. The spot will be :assoc with this scene. Returns T if spot is added successfly, otherwise returns NIL.

**:add-spots** *spots* [メソッド]

Add spots to scene with identifiable names. All spots will be :assoc with this scene. Returns T if added spots successfly, otherwise returns NIL.

<b>:find-object</b> <i>name</i>	[メソッド]
Returns objects with given name.	
<b>:remove-object</b> <i>obj-or-name</i>	[メソッド]
Remove object or object with given name from scene. Returns removed object.	
<b>:remove-objects</b> <i>objs-or-names</i>	[メソッド]
Remove objects or objects with given names from scene. Returns removed objects.	
<b>:add-object</b> <i>obj</i>	[メソッド]
Add object to scene with identifiable name. Returns all objects.	
<b>:add-objects</b> <i>objects</i>	[メソッド]
Add objects to scene with identifiable names. Returns all objects.	
<b>:objects</b>	[メソッド]
Returns objects in the scene.	
<b>:init</b>	[method]
<i>&amp;rest args &amp;key</i> ((:name n) scene) ((:objects o)) ((:remove-wall w)) &allow-other-keys Create scene model	
<b>:bodies</b>	[メソッド]

## 18.7 動力学計算・歩行動作生成

### 18.7.1 歩行動作生成

歩行動作は予見制御を用いて生成される。文献<sup>18,19,20</sup>に述べられている式や文章を引用しつつ、説明する。歩行動作は以下の手順で生成される。

1. 脚の逆運動学が解ける範囲内の歩幅で、ロボットが足をつく位置と時間を計画する。
2. 地面についていない足は、次につく位置までサイクロイド補間する。
3. ZMP が地面についている足の位置とできる限り一致するような重心軌道を生成する。
4. 計画された足と重心の軌道を満たすような関節角度軌道を逆運動学によって逐次求める。

ここでは、3の手順について詳しく説明する。

X方向の運動について、始めに次のような制御系を考える。Y方向の運動についても同様に議論することが

<sup>18</sup> Humanoid Robot (in Japanese), Shuji Kajita, Ohmsha, 2005, ISBN 4-274-20058-2

<sup>19</sup> Biped Walking Pattern Generation by using Preview Control of Zero-Moment Point, Shuji Kajita and Fumio Kanehiro and Kenji Kaneko and Kiyoshi Fujiwara and Kensuke Harada and Kazuhito Yokoi and Hirohisa Hirukawa, ICRA 2003, p.1620-1626, 2006

<sup>20</sup> 最適予見制御と一般化予測制御, 江上 正 and 土谷 武士, 計測と制御, 39 巻, 5 号, p.337-342, 2000

可能である。

$$\begin{cases} x_{k+1} = Ax_k + bu_k \\ p_k = cx_k \end{cases} \quad (46)$$

$$x_k \equiv \begin{bmatrix} x(k\Delta t) \\ \dot{x}(k\Delta t) \\ \ddot{x}(k\Delta t) \end{bmatrix} \quad u_k \equiv u(k\Delta t) \quad p_k \equiv p(k\Delta t)$$

$$A \equiv \begin{bmatrix} 1 & \Delta t & \Delta t^2/2 \\ 0 & 1 & \Delta t \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad b \equiv \begin{bmatrix} \Delta t^3/6 \\ \Delta t^2/2 \\ \Delta t \end{bmatrix} \quad c \equiv \begin{bmatrix} 1 & 0 & -z_c/g \end{bmatrix}$$

$x$  はロボットの重心位置、 $u$  は重心の加速度の時間微分 (jerk)、 $p$  は ZMP である。

次に、このシステムを次のような拡大系に置き換える。

$$\begin{cases} x_{k+1}^* = \tilde{A}x_k^* + \tilde{b}\Delta u_k \\ p_k = \tilde{c}x_k^* \end{cases} \quad (47)$$

$$\Delta u_k \equiv u_k - u_{k-1} \quad \Delta x_k \equiv x_k - x_{k-1} \quad x_k^* \equiv \begin{bmatrix} p_k \\ \Delta x_k \end{bmatrix}$$

$$\tilde{A} \equiv \begin{bmatrix} 1 & cA \\ 0 & A \end{bmatrix} \quad \tilde{b} \equiv \begin{bmatrix} cb \\ b \end{bmatrix} \quad \tilde{c} \equiv \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

この Equation ?? のシステムに対して、次のコスト関数を最小化するような制御入力を求める。

$$J_k = \sum_{j=k}^{\infty} \{Q(p_j^{ref} - p_j)^2 + R\Delta u_j^2\} \quad (48)$$

これは、以下のようにして求められる。まず、十分大きい自然数  $M$  を用いて次のコスト関数を考え、次に  $M \rightarrow \infty$  とすることで Equation ?? を最小化する制御入力を得る。

$$J_k^M = \sum_{j=k}^{M-1} \{Q(p_j^{ref} - p_j)^2 + R\Delta u_j^2\} \quad (49)$$

$J_k^M$  の最小値を  $J_k^{M*}$  とすると、Equation ?? から次の関係が成り立つ。

$$J_k^{M*} = \min_{\Delta u_k} \{Q(p_k^{ref} - p_k)^2 + R\Delta u_k^2 + J_{k+1}^{M*}\} \quad (50)$$

ここで、 $J_k^{M*}$  を次のようにおく。

$$J_k^{M*} = x_k^{*T} P_k^M x_k^* + \theta_k^{MT} x_k^* + \phi_k^M \quad (51)$$

これを用いて、Equation ?? の右辺を  $\Delta u_k$  で偏微分した値が 0 であることから、次の式を得る。

$$\begin{aligned} 0 &= \frac{\partial}{\partial \Delta u_k} \{Q(p_k^{ref} - p_k)^2 + R\Delta u_k^2 + (\tilde{A}x_k^* + \tilde{b}\Delta u_k)^T P_{k+1}^M (\tilde{A}x_k^* + \tilde{b}\Delta u_k) + \theta_{k+1}^{MT} (\tilde{A}x_k^* + \tilde{b}\Delta u_k) + \phi_{k+1}^M\} \\ 0 &= \Delta u_k^T R + \Delta u_k^T \tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{b} + x_k^{*T} \tilde{A}^T P_{k+1}^M \tilde{b} + \frac{1}{2} \theta_{k+1}^{MT} \tilde{b} \\ \Delta u_k &= -(\tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{A} x_k^* - \frac{1}{2} (\tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T \theta_{k+1}^M \end{aligned} \quad (52)$$

これを Equation ?? に代入することで、以下を得る。

$$\begin{aligned} & x_k^{*T} P_k^M x_k^* + \theta_k^{MT} x_k^* + \phi_k^M \\ = & x_k^{*T} (\tilde{c}^T Q \tilde{c} + \tilde{A}^T P_{k+1}^M \tilde{A} - \tilde{A}^T P_{k+1}^M \tilde{b} (\tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{A}) x_k^* \\ & + \{-2\tilde{c}^T Q p_k^{ref} + \tilde{A}^T \theta_{k+1}^M - \tilde{A}^T P_{k+1}^M \tilde{b} (\tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T \theta_{k+1}^M\}^T x_k^* \\ & + Q p_k^{ref2} - \frac{1}{4} \theta_{k+1}^{MT} \tilde{b} (\tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T \theta_{k+1}^M + \phi_{k+1}^M \end{aligned} \quad (53)$$



これが任意の  $x_k^{*T}$  に対し成り立つので、

$$P_k^M = \tilde{c}^T Q \tilde{c} + \tilde{A}^T P_{k+1}^M \tilde{A} - \tilde{A}^T P_{k+1}^M \tilde{b} (\tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{A} \quad (54)$$

$$\theta_k^M = -2\tilde{c}^T Q p_k^{ref} + \{\tilde{A}^T - \tilde{A}^T P_{k+1}^M \tilde{b} (\tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T\} \theta_{k+1}^M \quad (55)$$

$$\phi_k^M = Q p_k^{ref2} - \frac{1}{4} \theta_{k+1}^{MT} \tilde{b} (\tilde{b}^T P_{k+1}^M \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T \theta_{k+1}^M + \phi_{k+1}^M \quad (56)$$

境界条件を考えると、Equation ?? は  $k = M$  において  $J_{k+M}^{M*} = 0$  であるから、 $k = M$  において Equation ?? が任意の  $x_M^*$  で恒等的に成り立つ条件を考えて、 $P_M^M = 0$ 、 $\theta_M^M = 0$ 、 $\phi_M^M = 0$  である。したがって、十分小さい  $j$  において  $P_{k+j}^M$  は Equation ?? の定常解  $P$  となり、次の式を満たす。

$$P = \tilde{c}^T Q \tilde{c} + \tilde{A}^T P \tilde{A} - \tilde{A}^T P \tilde{b} (\tilde{b}^T P \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T P \tilde{A} \quad (57)$$

以後、 $M \rightarrow \infty$  として考える。自然数  $N$  を考えて、 $j > N$  において  $p_{k+j}^{ref} = p_{k+N}^{ref}$  と仮定すると、Equation ?? は次のように表せる。(Equation ?? は十分小さい  $j$  における  $P_{k+j}$  でのみ成り立つが、十分大きな  $j$  では  $(\tilde{A} - \tilde{b}K)^{Tj} \rightarrow 0$  と仮定し無視した。) ( $K \equiv (\tilde{b}^T P \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T P \tilde{A}$  とおいた。)

$$\begin{aligned} \theta_k &= -2\tilde{c}^T Q p_k^{ref} + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^T \theta_{k+1} \\ &= -2\{\tilde{c}^T Q p_k^{ref} + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^T \tilde{c}^T Q p_{k+1}^{ref} + \cdots + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^{TN-2} \tilde{c}^T Q p_{k+N-1}^{ref} \\ &\quad + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^{TN-1} \tilde{c}^T Q p_{k+N}^{ref} + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^{TN} \tilde{c}^T Q p_{k+N+1}^{ref} + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^{T(N+1)} \tilde{c}^T Q p_{k+N+2}^{ref} + \cdots\} \\ &= -2\{\tilde{c}^T Q p_k^{ref} + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^T \tilde{c}^T Q p_{k+1}^{ref} + \cdots + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^{TN-2} \tilde{c}^T Q p_{k+N-1}^{ref} \\ &\quad + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^{TN-1} \tilde{c}^T Q p_{k+N}^{ref} + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^{TN} \tilde{c}^T Q p_{k+N}^{ref} + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^{T(N+1)} \tilde{c}^T Q p_{k+N}^{ref} + \cdots\} \\ &= -2 \sum_{j=1}^{N-1} \{(\tilde{A} - \tilde{b}K)^{Tj-1} \tilde{c}^T Q p_{k+j}^{ref}\} - 2 \sum_{j=N}^{\infty} \{(\tilde{A} - \tilde{b}K)^{Tj-1} \tilde{c}^T Q p_{k+N}^{ref}\} \end{aligned} \quad (58)$$

ここで Equation ?? を  $K$  を用いて表現すると、

$$P = \tilde{c}^T Q \tilde{c} + (\tilde{A} - \tilde{b}K)^T P \tilde{A} \quad (59)$$

が得られる。この両辺に  $P \tilde{A}$  を加え整理すると、

$$(I - (\tilde{A} - \tilde{b}K)^T) P \tilde{A} = P(\tilde{A} - I) + \tilde{c}^T Q \tilde{c} \quad (60)$$

となる。ここで  $\tilde{A} = \begin{bmatrix} 1 & cA \\ 0 & A \end{bmatrix}$ 、 $\tilde{c} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$  を利用すると、Equation ?? の第 1 列目の等式から、

$$(I - (\tilde{A} - \tilde{b}K)^T) P \tilde{c}^T = \tilde{c}^T Q \quad (61)$$

が成り立つ。この Equation ?? を Equation ?? に代入すると、

$$\theta_k = -2 \sum_{j=1}^{N-1} \{(\tilde{A} - \tilde{b}K)^{Tj-1} \tilde{c}^T Q p_{k+j}^{ref}\} - 2(\tilde{A} - \tilde{b}K)^{TN-1} P \tilde{c}^T p_{k+N}^{ref} \quad (62)$$

を得る。この Equation ?? を Equation ?? に代入することで、Equation ?? を最小化する最適制御入力  $\Delta u_k$  が得られる。

$$\begin{aligned} \Delta u_k &= -K x_k^* + \sum_{j=1}^N \tilde{f}_j p_{k+j}^{ref} \\ \tilde{f}_j &= \begin{cases} (\tilde{b}^T P \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T (\tilde{A} - \tilde{b}K)^{Tj-1} \tilde{c}^T Q & (j < N) \\ (\tilde{b}^T P \tilde{b} + R)^{-1} \tilde{b}^T (\tilde{A} - \tilde{b}K)^{TN-1} P \tilde{c}^T & (j = N) \end{cases} \end{aligned} \quad (63)$$

初期状態  $x_1^*$  と目標 ZMP 軌道  $p_1^{ref}$ 、 $p_2^{ref}$ 、 $\cdots$  が与えられれば、Equation ?? と Equation ?? のシステムによって  $\Delta u_1$ 、 $x_2^*$ 、 $\Delta u_2$ 、 $x_3^*$ 、 $\cdots$  が順次求まる。これによって、ZMP が地面についている足の位置とできる限り一致するような重心軌道を生成することができる。

## 18.7.2 歩行動作生成の例

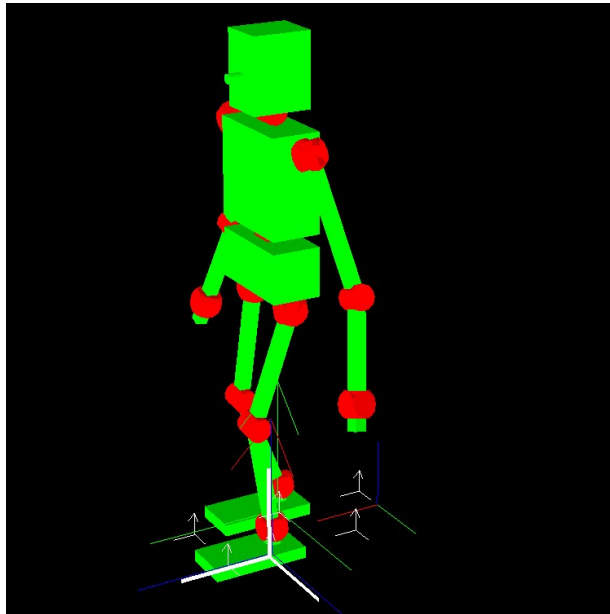


図 25: Example of walk pattern generation

robot-model クラスには、オフライン歩行動作生成を行い歩行軌道を返す関数:calc-walk-pattern-from-footstep-list が定義されている。この関数は、1 歩ごとの足をつく位置のリストを与えると、ZMP がこの位置に出来る限り近くなるような歩行動作を生成する。以下に示すプログラムは、:calc-walk-pattern-from-footstep-list を用いて歩行動作生成を行うものである (Fig.??)。

```
(load "irteus/demo/sample-robot-model.1")
(setq *robot* (instance sample-robot :init))
(send *robot* :reset-pose)
(send *robot* :fix-leg-to-coords (make-coords))
(objects (list *robot*))

(let ((footstep-list
      (list (make-coords :coords (send *robot* :rleg :end-coords :copy-worldcoords) :name :rleg)
            (make-coords :coords (send (send *robot* :lleg :end-coords :copy-worldcoords)
                                       :translate #f(100 0 0)) :name :lleg)
            (make-coords :coords (send (send *robot* :rleg :end-coords :copy-worldcoords)
                                       :translate #f(200 0 0)) :name :rleg)
            (make-coords :coords (send (send *robot* :lleg :end-coords :copy-worldcoords)
                                       :translate #f(300 0 0)) :name :lleg)
            (make-coords :coords (send (send *robot* :rleg :end-coords :copy-worldcoords)
                                       :translate #f(400 0 0)) :name :rleg)
            (make-coords :coords (send (send *robot* :lleg :end-coords :copy-worldcoords)
                                       :translate #f(400 0 0)) :name :lleg))))
      (objects (append (list *robot*) footstep-list)))

(send *robot* :calc-walk-pattern-from-footstep-list
      footstep-list
      :default-step-height 50
      :default-step-time 1.0
      :dt 0.1
      :debug-view t)
)
```

変数 footstep-list に足をつく位置のリストをセットし、:calc-walk-pattern-from-footstep-list に与えている。footstep-list の各要素は、:name にいずれの脚かを指定する必要がある。footstep-list の最初の要素は初期化のために用いられ、実際にロボットが脚を踏み出すのは次の要素以降の位置に対してであ

る。:default-step-height 50 では遊脚をサイクロイド補間するときの高さを 50[mm] に指定している。  
:default-step-time 1.0 は一歩あたりの時間を 1.0[s] に指定している。:dt 0.1 は予見制御のサンプリングタイムと生成される軌道の間隔を 0.1[s] に指定している。なお、:default-step-height、:default-step-time、:dt はデフォルト値がこの値となっているため、実際にはこれらの値を設定する必要はない。

次に示すプログラムは、移動したい目的地を与えると footstep-list を自動で生成して歩行動作生成を行うものである。

```
(load "irteus/demo/sample-robot-model.l")
(setq *robot* (instance sample-robot :init))
(send *robot* :reset-pose)
(send *robot* :fix-leg-to-coords (make-coords))
(objects (list *robot*
              (apply #'midcoords 0.5 (send *robot* :legs :end-coords))
              (send (send (apply #'midcoords 0.5 (send *robot* :legs :end-coords))
                          :translate #F(500 150 0)) :rotate (deg2rad 45) :z)))

(send *robot* :calc-walk-pattern-from-footstep-list
  (send *robot* :go-pos-params->footstep-list
    500 150 45) ;; x[mm] y[mm] th[deg]
  :debug-view t
  )
```

footstep-list として (send \*robot\* :go-pos-params->footstep-list 500 150 45) の返り値を与えて、先の例と同様:calc-walk-pattern-from-footstep-list 関数で歩行動作を生成している。

:go-pos-params->footstep-list 関数は、2 本足で立ったロボットについて、脚の逆運動学が解ける範囲内で現在の位置から目的地までの footstep-list を生成する関数であり、ここでは前に 500[mm]、左に 150[mm] 移動し、左に 45[deg] 体を回転させるような footstep-list を生成している。

## joint

[クラス]

```
:super    propertied-object
:slots    parent-link child-link joint-angle min-angle max-angle default-coords joint-velocity joint
```

:calc-inertia-matrix *rest args*

[メソッド]

## rotational-joint

[クラス]

```
:super    joint
:slots    parent-link child-link joint-angle min-angle max-angle default-coords joint-velocity joint
```

:calc-inertia-matrix *mat row column paxis m-til c-til i-til axis-for-angular world-default-coords translation-axis rotation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-va tmp-vb tmp-vc tmp-vd tmp-m*

[メソッド]

## linear-joint

[クラス]

```
:super    joint
:slots    parent-link child-link joint-angle min-angle max-angle default-coords joint-velocity joint
```

:calc-inertia-matrix *mat row column paxis m-til c-til i-til axis-for-angular world-default-coords translation-axis rotation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-va tmp-vb tmp-vc tmp-vd tmp-m*

[メソッド]

## omniwheel-joint

[クラス]

```
:super    joint
:slots    parent-link child-link joint-angle min-angle max-angle default-coords joint-velocity joint
```

**:calc-inertia-matrix** *mat row column paxis m-til c-til i-til axis-for-angular world-default-coords translation-axis rotation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-va tmp-vb tmp-vc tmp-vd tmp-m* [メソッド]

## sphere-joint [クラス]

**:super**      **joint**  
**:slots**      parent-link child-link joint-angle min-angle max-angle default-coords joint-velocity joint

**:calc-inertia-matrix** *mat row column paxis m-til c-til i-til axis-for-angular world-default-coords translation-axis rotation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-va tmp-vb tmp-vc tmp-vd tmp-m* [メソッド]

## 6dof-joint [クラス]

**:super**      **joint**  
**:slots**      parent-link child-link joint-angle min-angle max-angle default-coords joint-velocity joint

**:calc-inertia-matrix** *mat row column paxis m-til c-til i-til axis-for-angular world-default-coords translation-axis rotation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-va tmp-vb tmp-vc tmp-vd tmp-m* [メソッド]

## bodyset-link [クラス]

**:super**      **bodyset**  
**:slots**      rot pos parent descendants worldcoords manager changed geometry::bodies joint parent

**:calc-inertia-matrix-column** *column &rest args &key (rotation-axis nil) (translation-axis t) ((:inertia-matrix im)) (axis-for-angular (float-vector 0 0 0)) (tmp-v0 (instantiate float-vector 0)) (tmp-v1 (instantiate float-vector 1)) (tmp-v2 (instantiate float-vector 2)) (tmp-va (instantiate float-vector 3)) (tmp-vb (instantiate float-vector 3)) (tmp-vc (instantiate float-vector 3)) (tmp-vd (instantiate float-vector 3)) (tmp-ma (make-matrix 3 3)) &allow-other-keys* [メソッド]

**:propagate-mass-properties** *&key (debug-view nil) (tmp-va (instantiate float-vector 3)) (tmp-vb (instantiate float-vector 3)) (tmp-ma (make-matrix 3 3)) (tmp-mb (make-matrix 3 3)) (tmp-mc (make-matrix 3 3))* [メソッド]

**:append-mass-properties** *additional-links &key (update t) (tmp-va (float-vector 0 0 0)) (tmp-vb (float-vector 0 0 0)) (tmp-ma (make-matrix 3 3)) (tmp-mb (make-matrix 3 3)) (tmp-mc (make-matrix 3 3)) (tmp-md (make-matrix 3 3)) (additional-weights (send-all additional-links :weight)) (additional-centroids (send-all additional-links :centroid)) (additional-inertias (mapcar #'(lambda (x) (m\*(m\*(send x :worldrot) (send x :inertia-tensor) tmp-ma) (transpose (send x :worldrot) tmp-mb)))) additional-links)) (self-centroid (send self :centroid))* [メソッド]

**:append-inertia-no-update** *additional-weights additional-centroids additional-inertias self-centroid new-centroid &key (tmp-ma (make-matrix 3 3)) (tmp-mb (make-matrix 3 3)) (tmp-mc (make-matrix 3 3)) (tmp-md (make-matrix 3 3)) (tmp-va (float-vector 0 0 0)) (len (length additional-weights))* [メソッド]

**:append-centroid-no-update** *additional-weights additional-centroids self-centroid new-weight &key (tmp-va (float-vector 0 0 0)) (tmp-vb (float-vector 0 0 0)) (len (length additional-weights))* [メソッド]

**:append-weight-no-update** *additional-weights &key (len (length additional-weights))* [メソッド]

## cascaded-link [クラス]

**:super**      **cascaded-coords**  
**:slots**      rot pos parent descendants worldcoords manager changed links joint-list bodies collision

**:cog-convergence-check** *centroid-thre target-centroid-pos &key (centroid-offset-func) (translation-axis :z) (update-mass-properties t)* [メソッド]

**:difference-cog-position** *target-centroid-pos &key (centroid-offset-func) (translation-axis :z) (add-draw-on-param) (update-mass-properties t)* [メソッド]

**:calc-vel-for-cog** *cog-gain translation-axis target-centroid-pos &key (centroid-offset-func) (update-mass-properties t)* [メソッド]

**:cog-jacobian-balance-nspace** *link-list &rest args &key (cog-gain 1.0) (translation-axis :z) (target-centroid-pos) (centroid-offset-func) (update-mass-properties t) &allow-other-keys* [メソッド]

**:calc-cog-jacobian-from-link-list** *&rest args &key (link-list (send-all joint-list :child-link)) (rotation-axis nil) (translation-axis t) (axis-dim (send self :calc-target-axis-dimension rotation-axis translation-axis)) (inertia-matrix (make-matrix axis-dim (send self :calc-target-joint-dimension link-list))) (update-mass-properties t) &allow-other-keys* [メソッド]

**:calc-inertia-matrix-from-link-list** *&rest args &key (link-list (send-all joint-list :child-link)) (rotation-axis nil) (translation-axis t) (axis-dim (send self :calc-target-axis-dimension rotation-axis translation-axis)) (inertia-matrix (make-matrix axis-dim (send self :calc-target-joint-dimension link-list))) (update-mass-properties t) (axis-for-angular (tmp-v0 (instantiate float-vector 0))) (tmp-v1 (instantiate float-vector 1)) (tmp-v2 (instantiate float-vector 2)) (tmp-v3 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v4 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v5 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v6 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v7 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v8 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v9 (instantiate float-vector 3)) (tmp-ma (make-matrix 3 3)) (tmp-mb (make-matrix 3 3)) (tmp-mc (make-matrix 3 3)) &allow-other-keys* [メソッド]

**:update-mass-properties** *&key (tmp-v0 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v1 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v2 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v3 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v4 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v5 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v6 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v7 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v8 (instantiate float-vector 3)) (tmp-v9 (instantiate float-vector 3)) (tmp-ma (make-matrix 3 3)) (tmp-mb (make-matrix 3 3)) (tmp-mc (make-matrix 3 3))* [メソッド]

**joint** [クラス]

**:super**      **propertied-object**  
**:slots**      parent-link child-link joint-angle min-angle max-angle default-coords joint-velocity joint-acceleration

**:calc-angular-acceleration-jacobian** *&rest args* [メソッド]

**:calc-spacial-acceleration-jacobian** *&rest args* [メソッド]

**:calc-angular-velocity-jacobian** *&rest args* [メソッド]

**:calc-spacial-velocity-jacobian** *&rest args* [メソッド]

**rotational-joint** [クラス]

**:super**      **joint**  
**:slots**      parent-link child-link joint-angle min-angle max-angle default-coords joint-velocity joint-acceleration

**:calc-angular-acceleration-jacobian** *avj tmp-v0* [メソッド]

**:calc-spacial-acceleration-jacobian** *svj avj tmp-v0 tmp-v1* [メソッド]

**:calc-angular-velocity-jacobian** *ax tmp-v0* [メソッド]

**:calc-spacial-velocity-jacobian** *ax tmp-v0 tmp-v1* [メソッド]

## linear-joint

[クラス]

:super      **joint**  
:slots      parent-link child-link joint-angle min-angle max-angle default-coords joint-velocity joint-acceleration

**:calc-angular-acceleration-jacobian** *avj tmp-va*

[メソッド]

**:calc-spacial-acceleration-jacobian** *svj avj tmp-va tmp-vb*

[メソッド]

**:calc-angular-velocity-jacobian** *ax tmp-va*

[メソッド]

**:calc-spacial-velocity-jacobian** *ax tmp-va tmp-vb*

[メソッド]

## bodyset-link

[クラス]

:super      **bodyset**  
:slots      rot pos parent descendants worldcoords manager changed geometry::bodies joint parent

**:inverse-dynamics** *ℰkey (debug-view nil) (tmp-va (float-vector 0 0 0)) (tmp-vb (float-vector 0 0 0)) (tmp-vc (float-vector 0 0 0)) (tmp-ma (make-matrix 3 3)) (tmp-mb (make-matrix 3 3)) (tmp-mc (make-matrix 3 3)) (tmp-md (make-matrix 3 3))* [メソッド]

**:forward-all-kinematics** *ℰkey (debug-view nil) (tmp-va (float-vector 0 0 0))*

[メソッド]

**:ext-moment** *ℰoptional m*

[メソッド]

**:ext-force** *ℰoptional f*

[メソッド]

**:moment**

[メソッド]

**:force**

[メソッド]

**:spacial-acceleration** *ℰoptional sa*

[メソッド]

**:spacial-velocity** *ℰoptional aa*

[メソッド]

**:angular-acceleration** *ℰoptional aa*

[メソッド]

**:angular-velocity** *ℰoptional aa*

[メソッド]

**:reset-dynamics**

[メソッド]

## cascaded-link

[クラス]

:super      **cascaded-coords**  
:slots      rot pos parent descendants worldcoords manager changed links joint-list bodies collision

**:inertia-tensor** *ℰoptional (update-mass-properties t)*

[メソッド]

Calculate total robot inertia tensor [g mm<sup>2</sup>] around total robot centroid in euslisp world coordinates.  
If update-mass-properties argument is t, propagate total mass prop calculation for all links and returns

total robot inertia tensor.

Otherwise, do not calculate total mass prop, just returns pre-computed total robot inertia tensor.

**:centroid** *ℰoptional (update-mass-properties t)* [メソッド]

Calculate total robot centroid (Center Of Gravity, COG) [mm] in euslisp world coordinates.

If update-mass-properties argument is t, propagate total mass prop calculation for all links and returns total robot centroid.

Otherwise, do not calculate total mass prop, just returns pre-computed total robot centroid.

**:weight** *ℰoptional (update-mass-properties t)* [メソッド]

Calculate total robot weight [g].

If update-mass-properties argument is t, propagate total mass prop calculation for all links and returns total robot weight.

Otherwise, do not calculate total weight, just returns pre-computed total robot weight.

**:calc-zmp** [method]

*ℰoptional (av (send self :angle-vector)) (root-coords (send (car (send self :links)) :copy-worldcoords)) (dt 0.005) (update t) (debug-view) (calc-torque-buffer-args (send self :calc-torque-buffer-args)))*

Calculate Zero Moment Point based on Inverse Dynamics.

The output is expressed by the world coordinates,

and depends on historical robot states of the past 3 steps. Step is incremented when this method is called.

After solving Inverse Dynamics, ZMP is calculated from total root-link force and moment.

necessary arguments ->av and root-coords.

If update is t, call inverse dynamics, otherwise, just return zmp from total root-link force and moment.

dt [s] is time step used only when update is t.

pZMPz is ZMP height [mm].

After this method, (send robot :get :zmp) is ZMP and (send robot :get :zmp-moment) is moment around ZMP.

**:preview-control-dynamics-filter** *dt avs ℰkey (preview-controller-class preview-controller) (cog-method :move-base-pos) (delay 0.8)* [メソッド]

**:draw-torque** *vwer ℰkey flush (width 2) (size 100) (color (float-vector 1 0.3 0)) (warning-color (float-vector 1 0 0)) (torque-threshold nil) (torque-vector (send self :torque-vector)) (:joint-list jlist) (send self :joint-list))* [メソッド]

**:calc-contact-wrenches-from-total-wrench** *target-pos-list ℰkey (total-wrench) (weight (fill (instantiate float-vector (\*6 (length target-pos-list))) 1))* [メソッド]

**:wrench-list->wrench-vector** *wrench-list* [メソッド]

**:wrench-vector->wrench-list** *wrench-vector* [メソッド]

**:calc-cop-from-force-moment** *force moment sensor-coords cop-coords ℰkey (fz-thre 1) (return-all-values)* [メソッド]

**:calc-torque-from-ext-wrenches** *ℰkey (force-list) (moment-list) (target-coords) (:jacobi tmp-jacobi)* [メソッド]

**:calc-av-vel-acc-from-pos** *dt av* [メソッド]

**:calc-root-coords-vel-acc-from-pos** *dt root-coords* [メソッド]

**:calc-torque-from-vel-acc** *ℰkey (debug-view nil) (jvv (instantiate float-vector (length joint-list))) (jav (instantiate float-vector (length joint-list))) (root-spacial-velocity (float-vector 0 0 0)) (root-angular-velocity (float-vector 0 0 0)) (root-spacial-acceleration (float-vector 0 0 0)) (root-angular-acceleration (float-vector 0 0 0)) (calc-torque-buffer-args (send self :calc-torque-buffer-args))* [メソッド]

**:calc-torque-without-ext-wrench** *ℰkey (debug-view nil) (calc-statics-p t) (dt 0.005) (av (send self :angle-vector)) (root-coords (send (car (send self :links)) :copy-worldcoords)) (calc-torque-buffer-args (send self :calc-torque-buffer-args))* [メソッド]

**:calc-torque** *ℰkey (debug-view nil) (calc-statics-p t) (dt 0.005) (av (send self :angle-vector)) (root-coords (send (car (send self :links)) :copy-worldcoords)) (force-list) (moment-list) (target-coords) (calc-torque-buffer-args (send self :calc-torque-buffer-args))* [メソッド]

**:calc-torque-buffer-args** [メソッド]

**:torque-ratio-vector** *ℰrest args ℰkey (torque (send\* self :torque-vector args))* [メソッド]

**:max-torque-vector** [メソッド]

**riccati-equation** [クラス]

**:super**      **propertied-object**  
**:slots**      a b c p q r k a-bkt r+bt pb-1

**:init** *aa bb cc qq rr* [メソッド]

**:solve** [メソッド]

**:solve** [メソッド]

**:init** *aa bb cc qq rr* [メソッド]

**preview-controller** [クラス]

**:super**      **riccati-equation**  
**:slots**      xk uk delay fl-n yl-n queue-index initialize-queue-p additional-data-queue finishedp i

**:init** [method]

*dt ℰkey (q)*  
*(r)*  
*((:delay d))*  
*((:a \_a))*  
*((:b \_b))*  
*((:c \_c))*  
*(state-dim (array-dimension \_a 0))*  
*((:output-dim odim) (array-dimension \_c 0))*  
*((:input-dim idim) (array-dimension \_b 1))*



```
(init-xk (instantiate float-vector (array-dimension _a 0)))
(init-uk (make-matrix (array-dimension _b 1) 1))
((:initialize-queue-p iqp))
```

Initialize preview-controller.

Q is weighting of output error and R is weighting of input.

dt is sampling time [s].

delay is preview time [s].

init-xk is initial state value.

A, B, C are state eq matrices.

If initialize-queue-p is t, fill all queue by the first input at the beginning, otherwise, do not fill queue at the first.

**:update-xk** *p* &optional (*add-data*) [メソッド]

Update xk by inputting reference output.

Return value : nil (initializing) =>return values (middle) =>nil (finished)

If p is nil, automatically the last value in queue is used as input and preview controller starts finishing.

**:finishedp** [メソッド]

Finished or not.

**:last-reference-output-vector** [メソッド]

Last value of reference output queue vector (y\_k+N\_ref).

Last value is latest future value.

**:current-reference-output-vector** [メソッド]

First value of reference output queue vector (y\_k\_ref).

First value is oldest future value and it can be used as current reference value.

**:current-state-vector** [メソッド]

Current state value (xk).

**:current-output-vector** [メソッド]

Current output value (yk).

**:current-additional-data** [メソッド]

Current additional data value.

First value of additional-data-queue.

**:pass-preview-controller** *reference-output-vector-list* [メソッド]

Get preview controller results from reference-output-vector-list and returns list.

**:calc-f** [メソッド]

**:calc-u** [メソッド]

**:calc-xk** [メソッド]

**:pass-preview-controller** *reference-output-vector-list* [メソッド]

Get preview controller results from reference-output-vector-list and returns list.

**:current-additional-data** [メソッド]

Current additional data value.

First value of additional-data-queue.

**:current-output-vector** [メソッド]

Current output value (yk).

**:current-state-vector** [メソッド]

Current state value (xk).

**:current-reference-output-vector** [メソッド]

First value of reference output queue vector (y\_k\_ref).

First value is oldest future value and it can be used as current reference value.

**:last-reference-output-vector** [メソッド]

Last value of reference output queue vector (y\_k+N\_ref).

Last value is latest future value.

**:finishedp** [メソッド]

Finished or not.

**:update-xk** *p* *Optional (add-data)* [メソッド]

Update xk by inputting reference output.

Return value : nil (initializing) =>return values (middle) =>nil (finished)

If p is nil, automatically the last value in queue is used as input and preview controller starts finishing.

**:init** [method]

*dt* *key* (q)

(r)

((:delay d))

((:a \_a))

((:b \_b))

((:c \_c))

(state-dim (array-dimension \_a 0))

((:output-dim odim) (array-dimension \_c 0))

((:input-dim idim) (array-dimension \_b 1))

(init-xk (instantiate float-vector (array-dimension \_a 0)))

(init-uk (make-matrix (array-dimension \_b 1) 1))

((:initialize-queue-p iqp))

Initialize preview-controller.

Q is weighting of output error and R is weighting of input.

dt is sampling time [s].

delay is preview time [s].

init-xk is initial state value.

A, B, C are state eq matrices.

If initialize-queue-p is t, fill all queue by the first input at the beginning, otherwise, do not fill queue at the first.

**:calc-xk** [メソッド]

**:calc-u** [メソッド]

**:calc-f** [メソッド]

**extended-preview-controller**

[クラス]

```

:super    preview-controller
:slots    orga orgb orgc xk*

```

**:init**

[method]

```

  dt key (q)
  (r)
  (:delay d)
  (:a _orga)
  (:b _orgb)
  (:c _orgc)
  (init-xk (instantiate float-vector (array-dimension _orga 0)))
  (init-uk (make-matrix (array-dimension _orgb 1) 1))
  (state-dim (array-dimension _orga 0))
  (:initialize-queue-p iqp)
  (q-mat)

```

Initialize preview-controller in extended system (error system).

Q is weighting of output error and R is weighting of input.

dt is sampling time [s].

delay is preview time [s].

init-xk is initial state value.

A, B, C are state eq matrices for original system and slot variables A,B,C are used for error system matrices.

If initialize-queue-p is t, fill all queue by the first input at the beginning, otherwise, do not fill queue at the first.

**:current-output-vector**

[メソッド]

Current additional data value.

First value of additional-data-queue.

**:calc-f**

[メソッド]

**:calc-u**

[メソッド]

**:calc-xk**

[メソッド]

**:current-output-vector**

[メソッド]

Current additional data value.

First value of additional-data-queue.

**:init**

[method]

```

  dt key (q)
  (r)
  (:delay d)
  (:a _orga)
  (:b _orgb)
  (:c _orgc)

```

```
(init-xk (instantiate float-vector (array-dimension _orga 0)))
(init-uk (make-matrix (array-dimension _orgb 1) 1))
(state-dim (array-dimension _orga 0))
((:initialize-queue-p iqp))
(q-mat)
```

Initialize preview-controller in extended system (error system).

Q is weighting of output error and R is weighting of input.

dt is sampling time [s].

delay is preview time [s].

init-xk is initial state value.

A, B, C are state eq matrices for original system and slot variables A,B,C are used for error system matrices.

If initialize-queue-p is t, fill all queue by the first input at the beginning, otherwise, do not fill queue at the first.

**:calc-xk** [メソッド]

**:calc-u** [メソッド]

**:calc-f** [メソッド]

**preview-control-cart-table-cog-trajectory-generator** [クラス]

```
:super    propertied-object
:slots    pcs cog-z zmp-z
```

**:init** [method]

```
dt _zc &key (q 1)
(r 1.000000e-06)
((:delay d) 1.6)
(init-xk (float-vector 0 0 0))
((:a _a) (make-matrix 3 3 (list (list 1 dt (*0.5 dt dt)) (list 0 1 dt) (list 0 0 1))))
((:b _b) (make-matrix 3 1 (list (list (*(/ 1.0 6.0) dt dt dt)) (list (*0.5 dt dt)) (list dt))))
((:c _c) (make-matrix 1 3 (list (list 1.0 0.0 (- (/ _zc (elt *g-vec*2)))))))
((:initialize-queue-p iqp))
(preview-controller-class extended-preview-controller)
```

COG (xy) trajectory generator using preview-control convert reference ZMP from reference COG.

dt ->sampling time[s], \_zc is height of COG [mm].

preview-controller-class is preview controller class (extended-preview-controller by default).

For other arguments, please see preview-controller and extended-preview-controller :init documentation.

**:refcog** [メソッド]

Reference COG [mm].

**:cart-zmp** [メソッド]

Cart-table system ZMP[mm] as an output variable.

**:last-refzmp** [メソッド]

Reference zmp at the last of queue.

**:current-refzmp** [メソッド]

Current reference zmp at the first of queue.

**:update-xk** *p* &optional (*add-data*) [メソッド]

Update xk and returns zmp and cog values.

For arguments, please see preview-controller and extended-preview-controller :update-xk.

**:finishedp** [メソッド]

Finished or not.

**:current-additional-data** [メソッド]

Current additional data value.

**:pass-preview-controller** *reference-output-vector-list* [メソッド]

Get preview controller results from reference-output-vector-list and returns list.

**:cog-z** [メソッド]

COG Z [mm].

**:update-cog-z** *zc* [メソッド]

**:cog-z** [メソッド]

COG Z [mm].

**:pass-preview-controller** *reference-output-vector-list* [メソッド]

Get preview controller results from reference-output-vector-list and returns list.

**:current-additional-data** [メソッド]

Current additional data value.

**:finishedp** [メソッド]

Finished or not.

**:update-xk** *p* &optional (*add-data*) [メソッド]

Update xk and returns zmp and cog values.

For arguments, please see preview-controller and extended-preview-controller :update-xk.

**:current-refzmp** [メソッド]

Current reference zmp at the first of queue.

**:last-refzmp** [メソッド]

Reference zmp at the last of queue.

**:cart-zmp** [メソッド]

Cart-table system ZMP[mm] as an output variable.

**:refcog** [メソッド]

Reference COG [mm].

**:init** [method]

*dt \_zc* &key (q 1)

(r 1.000000e-06)

((:delay d) 1.6)

```
(init-xk (float-vector 0 0 0))
(:a _a) (make-matrix 3 3 (list (list 1 dt (*0.5 dt dt)) (list 0 1 dt) (list 0 0 1))))
(:b _b) (make-matrix 3 1 (list (list (*(/ 1.0 6.0) dt dt dt)) (list (*0.5 dt dt)) (list dt))))
(:c _c) (make-matrix 1 3 (list (list 1.0 0.0 (- (/ _zc (elt *g-vec*2))))))
(:initialize-queue-p iqp)
(preview-controller-class extended-preview-controller)
```

COG (xy) trajectory generator using preview-control convert reference ZMP from reference COG.

dt ->sampling time[s], \_zc is height of COG [mm].

preview-controller-class is preview controller class (extended-preview-controller by default).

For other arguments, please see preview-controller and extended-preview-controller :init documentation.

**:update-cog-z** *zc* [メソッド]

**gait-generator** [クラス]

:super **propertied-object**

:slots robot dt footstep-node-list support-leg-list support-leg-coords-list swing-leg-dst-coords

**:init** *rb \_dt* [メソッド]

**:get-footstep-limbs** *fs* [メソッド]

**:get-counter-footstep-limbs** *fs* [メソッド]

**:get-limbs-zmp-list** *limb-coords limb-names* [メソッド]

**:get-limbs-zmp** *limb-coords limb-names* [メソッド]

**:get-swing-limbs** *limbs* [メソッド]

**:initialize-gait-parameter** *fsl time cog &key ((:default-step-height dsh) 50) ((:default-double-support-ratio ddsr) 0.2) (delay 1.6) ((:all-limbs al) '(:rleg :lleg)) ((:default-zmp-offsets dzo) (mapcan #'(lambda (x) (list x (float-vector 0 0 0))) al)) (q 1.0) (r 1.000000e-06) (thre 1) (rthre (deg2rad 1)) (start-with-double-support t) ((:end-with-double-support ewds) t)* [メソッド]

**:finalize-gait-parameter** [メソッド]

**:make-gait-parameter** [メソッド]

**:calc-hoffarbib-pos-vel-acc** *tmp-remain-time tmp-goal old-acc old-vel old-pos* [メソッド]

**:calc-current-swing-leg-coords** *ratio src dst &key (type :shuffling) (step-height default-step-height)* [メソッド]

**:calc-ratio-from-double-support-ratio** [メソッド]

**:calc-current-refzmp** *prev cur next* [メソッド]

**:calc-one-tick-gait-parameter** *type* [メソッド]

**:proc-one-tick** *&key (type :shuffling) (solve-angle-vector :solve-av-by-move-centroid-on-foot) (solve-angle-vector-args) (debug nil)* [メソッド]

**:update-current-gait-parameter** [メソッド]

**:solve-angle-vector** *support-leg support-leg-coords swing-leg-coords cog &key (solve-angle-vector :solve-av-by-move-centroid-on-foot) (solve-angle-vector-args)* [メソッド]

**:solve-av-by-move-centroid-on-foot** *support-leg support-leg-coords swing-leg-coords cog robot &rest args &key (cog-gain 3.5) (stop 100) (additional-nspace-list) &allow-other-keys* [メソッド]

**:cycloid-midpoint** *ratio start goal height &key (top-ratio 0.5)* [メソッド]

**:cycloid-midcoords** *ratio start goal height &key (top-ratio 0.5) (rot-ratio ratio)* [メソッド]

**:cycloid-midcoords** *ratio start goal height &key (top-ratio 0.5) (rot-ratio ratio)* [メソッド]

**:cycloid-midpoint** *ratio start goal height &key (top-ratio 0.5)* [メソッド]

**:solve-av-by-move-centroid-on-foot** *support-leg support-leg-coords swing-leg-coords cog robot &rest args &key (cog-gain 3.5) (stop 100) (additional-nspace-list) &allow-other-keys* [メソッド]

**:solve-angle-vector** *support-leg support-leg-coords swing-leg-coords cog &key (solve-angle-vector :solve-av-by-move-centroid-on-foot) (solve-angle-vector-args)* [メソッド]

**:update-current-gait-parameter** [メソッド]

**:proc-one-tick** *&key (type :shuffling) (solve-angle-vector :solve-av-by-move-centroid-on-foot) (solve-angle-vector-args) (debug nil)* [メソッド]

**:calc-one-tick-gait-parameter** *type* [メソッド]

**:calc-current-refzmp** *prev cur next* [メソッド]

**:calc-ratio-from-double-support-ratio** [メソッド]

**:calc-current-swing-leg-coords** *ratio src dst &key (type :shuffling) (step-height default-step-height)* [メソッド]

**:calc-hoffarbib-pos-vel-acc** *tmp-remain-time tmp-goal old-acc old-vel old-pos* [メソッド]

**:make-gait-parameter** [メソッド]

**:finalize-gait-parameter** [メソッド]

**:initialize-gait-parameter** *fsl time cog &key ((:default-step-height dsh) 50) ((:default-double-support-ratio ddsr) 0.2) (delay 1.6) ((:all-limbs al) '(:rleg :lleg)) ((:default-zmp-offsets dzo) (mapcan #'(lambda (x) (list x (float-vector 0 0 0))) al)) (q 1.0) (r 1.000000e-06) (thre 1) (rthre (deg2rad 1)) (start-with-double-support t) ((:end-with-double-support ewds) t)* [メソッド]

**:get-swing-limbs** *limbs* [メソッド]

**:get-limbs-zmp** *limb-coords limb-names* [メソッド]

**:get-limbs-zmp-list** *limb-coords limb-names* [メソッド]

`:get-counter-footstep-limbs fs`

[メソッド]

`:get-footstep-limbs fs`

[メソッド]

`:init rb _dt`

[メソッド]

`calc-inertia-matrix-rotational mat row column paxis m-til c-til i-til axis-for-angular child-link world-default-coords translation-axis rotation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-va tmp-vb tmp-vc tmp-vd tmp-m` [関数]

`calc-inertia-matrix-linear mat row column paxis m-til c-til i-til axis-for-angular child-link world-default-coords translation-axis rotation-axis tmp-v0 tmp-v1 tmp-v2 tmp-va tmp-vb tmp-vc tmp-vd tmp-m` [関数]

## 19 ロボットビューワ

デフォルトの Irtviewer を作成する (Fig.?? ) .

```
(make-irtviewer)
```

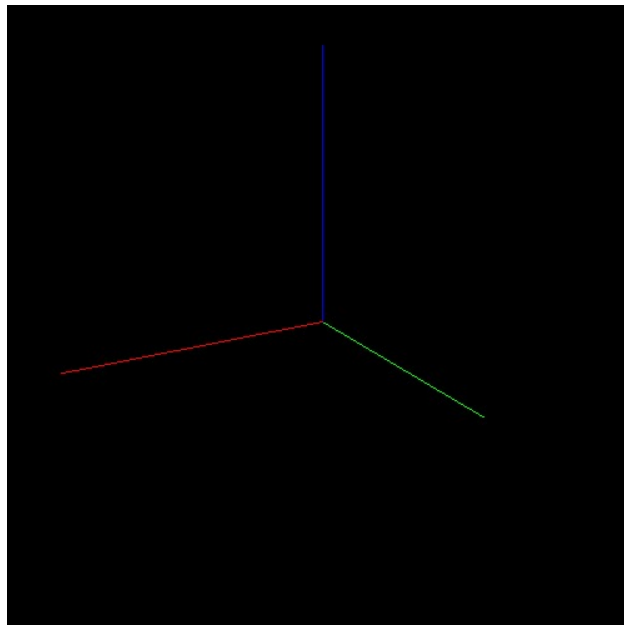


図 26: Default irtviewer

Irtviewer を作成して , xy 平面のグリッドを描画する (Fig.?? ) .

```
(make-irtviewer)
(send *irtviewer* :draw-floor 100)
(send *irtviewer* :draw-objects)
```

Irtviewer を作成して , 背景を白にして , xy 平面のグリッドを黒で描画する (Fig.?? ) .

```
(make-irtviewer)
(send *irtviewer* :change-background (float-vector 1 1 1))
(send *irtviewer* :draw-floor 100)
(send *irtviewer* :floor-color #f(0 0 0))
(send *irtviewer* :draw-objects)
```



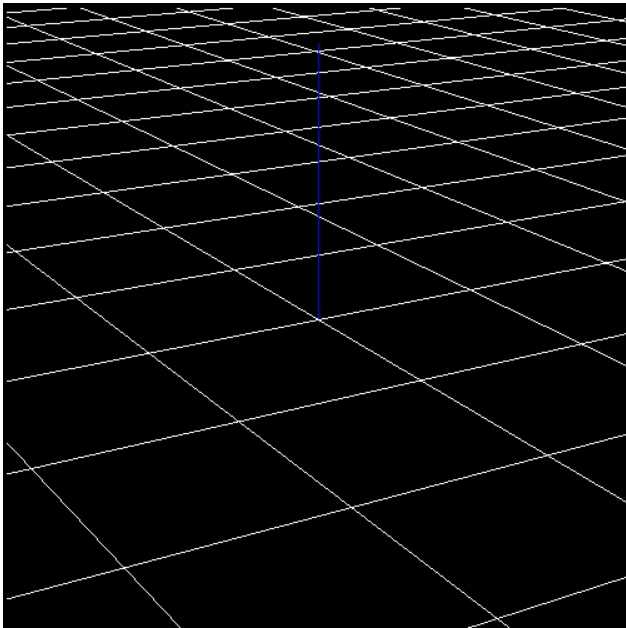


図 27: Irtviewer with floor grid

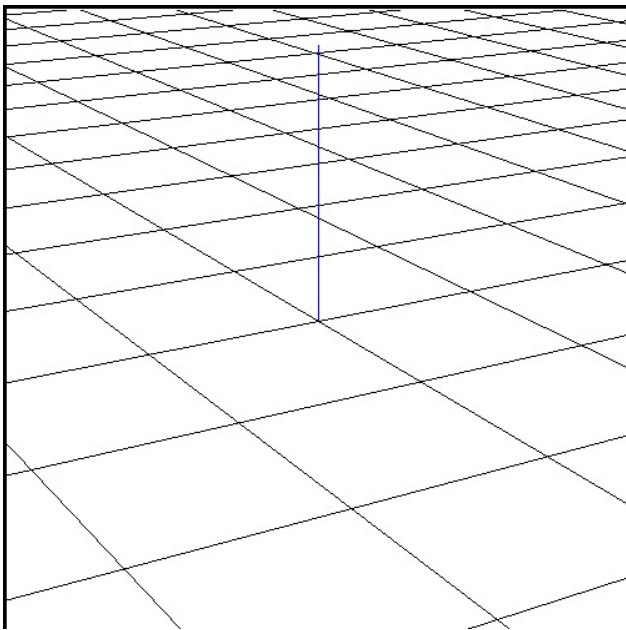


図 28: Irtviewer with white background and floor grid

<b>viewer</b>		[クラス]
:super	propertied-object	
:slots	geometry::eye geometry::port geometry::surface	
:draw-objects <i>ℰrest args</i>		[メソッド]
:draw-circle <i>x::c ℰkey (x::radius 50) (x::flush nil) (x::arrow nil) (x::arc 2pi) (x::arrow-scale #f(1.0 1.0))</i>		[メソッド]

## x::irtviewer

[クラス]

```
:super      x:panel
:slots      x::viewer x::objects x::draw-things x::previous-cursor-pos x::left-right-angle x::up-down
```

**:draw-origin** *Optional (x::tmp-draw-origin :null)*

[メソッド]

get/set draw-origin

**:draw-floor** *Optional (x::tmp-draw-floor :null)*

[メソッド]

get/set draw-floor

**:floor-color** *Optional (x::tmp-floor-color :null)*

[メソッド]

get/set floor-color

**:logging** *Optional (x::flag :on)*

[メソッド]

start/stop logging

:clear Clear log

:start Start logging

:restart Stop and restart logging

:stop Stop logging

**:save-mpeg**

[method]

*key* (fname anim.mpg)

(x::delay 5)

(delete t)

'save-mpeg' saves logged images as mpeg.

To start image log, run 'logging :start' and to stop log, run 'logging :stop'.

Note that 'logging :stop' did not clear the logged sequence, so you need to run

'logging :clear'.

'save-anmigif' did not stop nor clear the image sequence, so you have to run them manually

**:save-anmigif**

[method]

*key* (fname anim.gif)

(x::delay 5)

(x::transparent t)

(loop t)

(delete t)

'save-anmigif' saves logged images as animation gif.

To start image log, run 'logging :start' and to stop log, run 'logging :stop'.

Note that 'logging :stop' did not clear the logged sequence, so you need to run

'logging :clear'.

'save-anmigif' did not stop nor clear the image sequence, so you have to run them manually

**:save-image** *x::filename*

[メソッド]

save curent view to image, supported formats are jpg/png/pnm

**:create** *Erest args Ekey (x::title IRT viewer) (x::view-name (gensym title)) (x::hither 200.0) (x::yon 50000.0) (x::width 500) (x::height 500) ((:draw-origin do) 150) ((:draw-floor x::df) nil) ((:floor-color x::fc) #f(1.0 1.0 1.0)) (x::call-super t) Eallow-other-keys*

[✕]

ソッド]

**:viewer** *ℳrest args* [メソッド]

**:redraw** [メソッド]

**:expose** *x:event* [メソッド]

**:resize** *x::newwidth x::newheight* [メソッド]

**:configurenotify** *x:event* [メソッド]

**:viewtarget** *ℳoptional x::p* [メソッド]

**:viewpoint** *ℳoptional x::p* [メソッド]

**:look1** *ℳoptional (x::vt x::viewtarget) (x::lra x::left-right-angle) (x::uda x::up-down-angle)* [メソッド]

**:look-all** *ℳoptional x::bbox* [メソッド]

**:move-viewing-around-viewtarget** *x:event x::x x::y x::dx x::dy x::vwr* [メソッド]

**:set-cursor-pos-event** *x:event* [メソッド]

**:move-coords-event** *x:event* [メソッド]

**:draw-event** *x:event* [メソッド]

**:draw-objects** *ℳrest args* [メソッド]

**:objects** *ℳrest args* [メソッド]

**:select-drawmode** *x::mode* [メソッド]

**:flush** [メソッド]

**:change-background** *x::col* [メソッド]

**:clear-log** [メソッド]

**:push-image** [メソッド]

**:clear-image-sequence** [メソッド]

**:image-sequence** [メソッド]

**:floor-color** *ℳoptional (x::tmp-floor-color :null)*  
get/set floor-color [メソッド]

**:draw-floor** *ℳoptional (x::tmp-draw-floor :null)*  
get/set draw-floor [メソッド]

<b>:draw-origin</b> <i>Optional (x::tmp-draw-origin :null)</i> get/set draw-origin	[メソッド]
<b>:change-background</b> <i>x::col</i>	[メソッド]
<b>:flush</b>	[メソッド]
<b>:select-drawmode</b> <i>x::mode</i>	[メソッド]
<b>:objects</b> <i>Optional rest args</i>	[メソッド]
<b>:draw-objects</b> <i>Optional rest args</i>	[メソッド]
<b>:draw-event</b> <i>x:event</i>	[メソッド]
<b>:move-coords-event</b> <i>x:event</i>	[メソッド]
<b>:set-cursor-pos-event</b> <i>x:event</i>	[メソッド]
<b>:move-viewing-around-viewtarget</b> <i>x:event x::x x::y x::dx x::dy x::vwr</i>	[メソッド]
<b>:look-all</b> <i>Optional x::bbox</i>	[メソッド]
<b>:look1</b> <i>Optional (x::vt x::viewtarget) (x::lra x::left-right-angle) (x::uda x::up-down-angle)</i>	[メソッド]
<b>:viewpoint</b> <i>Optional x::p</i>	[メソッド]
<b>:viewtarget</b> <i>Optional x::p</i>	[メソッド]
<b>:configurenotify</b> <i>x:event</i>	[メソッド]
<b>:resize</b> <i>x::newwidth x::newheight</i>	[メソッド]
<b>:expose</b> <i>x:event</i>	[メソッド]
<b>:redraw</b>	[メソッド]
<b>:viewer</b> <i>Optional rest args</i>	[メソッド]
<b>:create</b> <i>Optional rest args Optional key (x::title IRT viewer) (x::view-name (gensym title)) (x::hither 200.0) (x::yon 50000.0) (x::width 500) (x::height 500) ((:draw-origin do) 150) ((:draw-floor x::df) nil) ((:floor-color x::fc) #f(1.0 1.0 1.0)) (x::call-super t) Optional other-keys</i> ソッド]	[メソッド]
<b>:save-image</b> <i>x::filename</i> save current view to image, supported formats are jpg/png/pnm	[メソッド]
<b>:save-animgif</b> <i>Optional key (fname anim.gif)</i> (x::delay 5) (x::transparent t) (loop t) (delete t)	[method]

'`:save-anmigif`' saves logged images as animation gif.

To start image log, run '`:logging :start`' and to stop log, run '`:logging :stop`'.

Note that '`:logging :stop`' did not clear the logged sequence, so you need to run

'`:logging :clear`'.

'`:save-anmigif`' did not stop nor clear the image sequence, so you have to run them manually

**`:save-anmigif`** [method]

*ℰkey* (fname anim.gif)

(x::delay 5)

(x::transparent t)

(loop t)

(delete t)

'`:save-anmigif`' saves logged images as animation gif.

To start image log, run '`:logging :start`' and to stop log, run '`:logging :stop`'.

Note that '`:logging :stop`' did not clear the logged sequence, so you need to run

'`:logging :clear`'.

'`:save-anmigif`' did not stop nor clear the image sequence, so you have to run them manually

**`:save-mpeg`** [method]

*ℰkey* (fname anim.mpg)

(x::delay 5)

(delete t)

'`:save-mpeg`' saves logged images as mpeg.

To start image log, run '`:logging :start`' and to stop log, run '`:logging :stop`'.

Note that '`:logging :stop`' did not clear the logged sequence, so you need to run

'`:logging :clear`'.

'`:save-anmigif`' did not stop nor clear the image sequence, so you have to run them manually

**`:logging`** *ℰoptional (x::flag :on)* [メソッド]

start/stop logging

`:clear` Clear log

`:start` Start logging

`:restart` Stop and restart logging

`:stop` Stop logging

**`:image-sequence`** [メソッド]

**`:clear-image-sequence`** [メソッド]

**`:push-image`** [メソッド]

**`:clear-log`** [メソッド]

**viewing** [クラス]

`:super` **cascaded-coords**

`:slots` rot pos parent descendants worldcoords manager changed geometry::viewcoords

**:look** *geometry::from* *Optional* (*geometry::to* (*float-vector* 0 0 0)) (*geometry::view-up* (*float-vector* 0 0 1)) [メソッド]

**viewer-dummy** [クラス]

:super      **propertied-object**  
:slots      nil

**:nomethod** *Rest args* [メソッド]

**:nomethod** *Rest args* [メソッド]

**irtviewer-dummy** [クラス]

:super      **propertied-object**  
:slots      objects draw-things

**:objects** *Rest args* [メソッド]

**:nomethod** *Rest args* [メソッド]

**:nomethod** *Rest args* [メソッド]

**:objects** *Rest args* [メソッド]

**irtviewer-no-window** [クラス]

:super      **propertied-object**  
:slots      irtviewer

**:init** *Rest args* [メソッド]

**:create** *Rest args* [メソッド]

**:resize** *newwidth newheight* [メソッド]

**:nomethod** *Rest args* [メソッド]

**:nomethod** *Rest args* [メソッド]

**:resize** *newwidth newheight* [メソッド]

**:create** *Rest args* [メソッド]

**:init** *Rest args* [メソッド]

**make-irtviewer** *Rest args* [関数]

Create irtviewer  
:view-name title  
:hither near cropping plane  
:yon far cropping plane  
:width width of the window  
:height height of the window  
:draw-origin size of origin arrow, use nil to disable it

:draw-floor use t to view floor  
 :floor-color floor color. default is #f(1 1 1), i.e. white.

**x::make-lr-ud-coords** *x::lra x::uda* [関数]  
**x::make-mpeg-from-images** *x::mpgfile x::images &key (delete t) (x::delay 1)* [関数]  
**x::make-animgif-from-images** *x::giffile x::images &key (delete t) x::transparent (loop t) (x::delay 10) (x::background 000000)* [関数]  
**x::draw-things** *x::objs* [関数]  
**objects** *&optional (objs t) vw* [関数]  
**make-irtviewer-dummy** *&rest args* [関数]  
**geometry::default-pixmapssurface** *&rest args* [関数]  
**make-irtviewer-no-window** *&rest args* [関数]

## 20 干渉計算

### 20.1 干渉計算の概要

干渉計算は2組の幾何モデルが交差するかを判定しその距離を求める処理である．主に以下の2つ機能を提供する．

- 2つのモデルが交差するかを判定する衝突検出 (collision-check 関数)
- 2つのモデル間の最短距離を算出する距離計算 (collision-distance 関数)

irteus では、他言語インターフェースを介して外部ライブラリを呼び出すことで干渉計算を実行する．外部ライブラリとして、PQP と Bullet の呼び出しが実装されており、デフォルトでは PQP が利用される．以下のように、select-collision-algorithm 関数により使用するライブラリを切り替えることができる．

```
(select-collision-algorithm *collision-algorithm-pqp*) ;; use PQP
(select-collision-algorithm *collision-algorithm-bullet*) ;; use Bullet
```

個々の外部ライブラリの特徴については以降で詳しく説明する．他の干渉計算ソフトウェアパッケージについては <http://gamma.cs.unc.edu/research/collision/> に詳しい (情報が古い可能性があるので注意．例えば Bullet は載っていない．)

**cascaded-coords** [クラス]

:super **coordinates**  
 :slots rot pos parent descendants worldcoords manager changed

**:make-collisionmodel** *&rest args &key &allow-other-keys* [メソッド]

Make collision model and save pointer.

**collision-distance** *model1 model2 &rest args &key &allow-other-keys* [関数]

Calculate collision distance between model1 and model2.

Return value is (list [distance] [nearest point on model1] [nearest point on model2]).

**collision-check** *model1 model2 &rest args* [関数]

Check collision between model1 and model2.

If return value is 0, no collision.

Otherwise (return value is 1), collision.

**collision-check-objects** *obj1 obj2 &rest args &key &allow-other-keys* [関数]

Check collision between obj1 and obj2.  
 obj1 and obj2 should be list of models.  
 If return value is nil, no collision.  
 Otherwise (return value is t), collision.

### select-collision-algorithm *alg*

[関数]

Select collision algorithm.  
 :ppq and :bullet are supported.

#### 20.1.1 物体形状モデル同士の干渉計算例

以下は、collision-check や collision-distance を利用して、2つの立方体の衝突検出と距離計算を行い、最近点どうしを結ぶ線分を描画する例である。干渉が生じているときに collision-distance 関数で得られる最近点は、PQP と Bullet で仕様が異なる。詳しくは以降の Bullet に関する説明を参照。

```
;; Make models
(setq *b0* (make-cube 100 100 100))
(setq *b1* (make-cube 100 100 100))

;; Case 1 : no collision
(send *b0* :newcoords (make-coords :pos #f(100 100 -100)
                                   :rpy (list (deg2rad 10) (deg2rad -20) (deg2rad 30))))

(objects (list *b0* *b1*))
(print (collision-check *b0* *b1*)) ;; Check collision
(let ((ret (collision-distance *b0* *b1*))) ;; Check distance and nearest points
  (print (car ret)) ;; distance
  (send (cadr ret) :draw-on :flush nil :size 20 :color #f(1 0 0)) ;; nearest point on *b0*
  (send (caddr ret) :draw-on :flush nil :size 20 :color #f(1 0 0)) ;; nearest point on *b1*
  (send *irtviewer* :viewer :draw-line (cadr ret) (caddr ret))
  (send *irtviewer* :viewer :viewsurface :flush))

;; Case 2 : collision
(send *b0* :newcoords (make-coords :pos #f(50 50 -50)
                                   :rpy (list (deg2rad 10) (deg2rad -20) (deg2rad 30))))

(objects (list *b0* *b1*))
(print (collision-check *b0* *b1*)) ;; Check collision
(let ((ret (collision-distance *b0* *b1*))) ;; Check distance and nearest points
  (print (car ret)) ;; distance
  ;; In case of collision, nearest points are insignificant values.
  (send (cadr ret) :draw-on :flush nil :size 20 :color #f(1 0 0)) ;; nearest point on *b0*
  (send (caddr ret) :draw-on :flush nil :size 20 :color #f(1 0 0)) ;; nearest point on *b1*
  (send *irtviewer* :viewer :draw-line (cadr ret) (caddr ret))
  (send *irtviewer* :viewer :viewsurface :flush))
```

#### 20.1.2 ロボット動作と干渉計算

ハンドで物体をつかむ、という動作の静的なシミュレーションを行う場合に手（指）のリンクと対象物体の干渉を調べ、これが起こるところで物体をつかむ動作を停止させるということが出来る。

```
(load "irteus/demo/sample-arm-model.l")
(setq *sarm* (instance sarmclass :init))
(send *sarm* :reset-pose)
(setq a 42)
(send *sarm* :move-fingers a)
(setq *target* (make-cube 30 30 30))
(send *target* :translate #f(350 200 400))
(objects (list *sarm* *target*))

(send *sarm* :inverse-kinematics *target* :move-target (send *sarm* :end-coords) :debug-view t)
(while (> a 0)
```



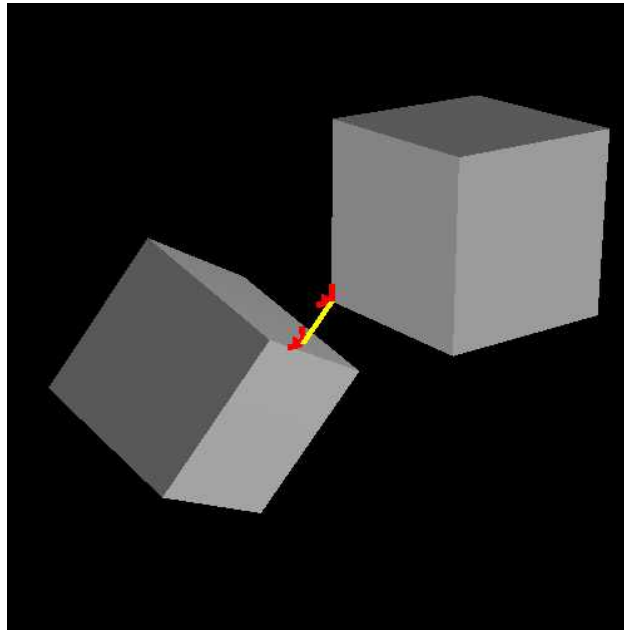


図 29: Collision detection

```
(if (collision-check-objects
    (list (send *sarm* :joint-fr :child-link)
          (send *sarm* :joint-fl :child-link))
    (list *target*))
    (return))
(decf a 0.1)
(send *irtviewer* :draw-objects)
(send *sarm* :move-fingers a)
(send *sarm* :end-coords :assoc *target*)

(dotimes (i 100)
  (send *sarm* :joint0 :joint-angle 1 :relative t)
  (send *irtviewer* :draw-objects))
(send *sarm* :end-coords :dissoc *target*)
(dotimes (i 100)
  (send *sarm* :joint0 :joint-angle -1 :relative t)
  (send *irtviewer* :draw-objects))
```

同様の機能が, "irteus/demo/sample-arm-model.l" ファイルの:open-hand, :close-hand というメソッドで提供されている.

## 20.2 PQP による干渉計算

PQP はノースカロライナ大学の Lin 氏らのグループにより開発された干渉計算ライブラリである. PQP ソフトウェアパッケージの使い方は irteus/PQP/README.txt に書いてあり, irteus/PQP/src/PQP.h を読むことで理解できるようになっている.

irteus で PQP を使うためのファイルは CPQP.C, eusppqp.c, pqp.l からなる. 2 つの幾何モデルが衝突してするか否かを判定するためには,

```
(defun pqp-collision-check (model1 model2
  &optional (flag PQP_FIRST_CONTACT) &key (fat 0) (fat2 nil))
  (let ((m1 (get model1 :pqpmodel)) (m2 (get model2 :pqpmodel))
        (r1 (send model1 :worldrot)) (t1 (send model1 :worldpos))
        (r2 (send model2 :worldrot)) (t2 (send model2 :worldpos)))
    (if (null fat2) (setq fat2 fat))
    (if (null m1) (setq m1 (send model1 :make-pqpmodel :fat fat)))))
```

```
(if (null m2) (setq m2 (send model2 :make-pqpmodel :fat fat2)))
(pqpcollide r1 t1 m1 r2 t2 m2 flag)))
```

を呼び出せば良い。r1,r1,r2,t1 はそれぞれの物体の並進ベクトル，回転行列となり，(get model1 :pqpmodel) で PQP の幾何モデルへのポインタを参照する。このポインタは:make-pqpmodel メソッドの中で以下のように計算される。

```
(defmethod cascaded-coords
  (:make-pqpmodel
   (&key (fat 0))
   (let ((m (pqpmake-model))
         vs v1 v2 v3 (id 0))
     (setf (get self :pqpmodel) m)
     (pqpbegin-model m)
     (dolist (f (send self :faces))
       (poly (face-to-triangle-aux f))
       (setq vs (send poly :vertices)
             v1 (send self :inverse-transform-vector (first vs))
             v2 (send self :inverse-transform-vector (second vs))
             v3 (send self :inverse-transform-vector (third vs)))
       (when (not (= fat 0))
         (setq v1 (v+ v1 (scale fat (normalize-vector v1)))
               v2 (v+ v2 (scale fat (normalize-vector v2)))
               v3 (v+ v3 (scale fat (normalize-vector v3)))))
       (pqpaddtri m v1 v2 v3 id)
       (incf id)))
     (pqpextend-model m)
     m)))
```

ここでは，まず (pqpmake-model) が呼び出されている。pqpmake-model の中では，euqpqp.c で定義されている，

```
pointer PQPMAKEMODEL(register context *ctx, int n, register pointer *argv)
{
    int addr = PQP_MakeModel();
    return makeint(addr);
}
```

が呼び出されており，これは，CPQP.C の

```
PQP_Model *PQP_MakeModel()
{
    return new PQP_Model();
}
```

が呼ばれている。PQP\_Model() は PQP.h で定義されているものであり，この様にして euslisp 内の関数が実際の PQP ライブラリの関数に渡されている以降，(pqpbegin-model m) で PQP の幾何モデルのインスタンスを作成し，(pqpaddtri m v1 v2 v3 id) として面情報を登録している。

## cascaded-coords

[クラス]

```
:super      coordinates
:slots      rot pos parent descendants worldcoords manager changed
```

```
:make-pqpmodel &key (geometry::fat 0) (:faces geometry::fs) (send self :faces))
```

[メソッド]

pqp-collision-check

[function]

```
geometry::model1 geometry::model2 &optional (geometry::flag geometry::pqp-first-contact) &
(geometry::fat2 nil)
```

Check collision between model1 and model2 using PQP.

If return value is 0, no collision.

Otherwise (return value is 1), collision.

**pqp-collision-distance**

[function]

```
geometry::model1 geometry::model2 &key (geometry::fat 0)
(geometry::fat2 nil)
(geometry::qsize 2)
```

Calculate collision distance between model1 and model2 using PQP.

Return value is (list [distance] [nearest point on model1] [nearest point on model2]).

If collision occurs, [distance] is 0 and nearest points are insignificant values.

**pqp-collision-check-objects** *geometry::obj1 geometry::obj2 &key (geometry::fat 0.2)*

[関数]

return nil or t

## 20.3 Bullet による干渉計算

Bullet は物理演算エンジンであり，その一部として干渉計算機能が提供されている．irteus で Bullet を使うためのファイルは CBULLET.cpp, eusbullet.c, bullet.l からなる．関数内部の呼び出し順序は PQP と同様である．

PQP と Bullet の違いとして以下が挙げられる．

- 干渉が生じているときに collision-distance を呼ぶと，PQP では，距離として 0 が返り，最近点として意味のない点が返される．一方 Bullet では，距離として干渉をなくすために動かすべき最短距離 (penetration depth と呼ばれる) が返る．また，最近点としては，干渉をなくすための最短距離の両端の点が返される．
- PQP は非凸のメッシュモデルをそのまま扱うことができるが，Bullet では非凸のモデルの凸包を内部で計算しそれを扱っている．

**cascaded-coords**

[クラス]

```
:super      coordinates
:slots      rot pos parent descendants worldcoords manager changed
```

**:make-btmodel**

[method]

```
&key (geometry::fat 0)
((:faces geometry::fs))
```

Make bullet model and save pointer of the bullet model.

**geometry::bt-make-model-from-body**

[function]

```
geometry::b &key (csg (send geometry::b :csg))
(geometry::margin 0)
```

Make bullet model from body.

**bt-collision-distance**

[function]

```
geometry::model1 geometry::model2 &key (geometry::fat 0)
(geometry::fat2 nil)
(geometry::qsize)
```

Calculate collision distance between model1 and model2 using Bullet.

Return value is (list [distance] [nearest point on model1] [nearest point on model2]).

qsize argument is not used, just for compatibility with pqp-collision-distance.

## bt-collision-check

[function]

```
geometry::model1 geometry::model2 &key (geometry::fat 0)
(geometry::fat2 nil)
```

Check collision between model1 and model2 using Bullet.

If return value is 0, no collision.

Otherwise (return value is 1), collision.

## 21 BVH データ

### bvh-link

[クラス]

```
:super    bodyset-link
:slots    type offset channels neutral
```

```
:init name typ offst chs parent children
      create link for bvh model
```

[メソッド]

```
:type
```

[メソッド]

```
:offset
```

[メソッド]

```
:channels
```

[メソッド]

```
:init name typ offst chs parent children
      create link for bvh model
```

[メソッド]

```
:channels
```

[メソッド]

```
:offset
```

[メソッド]

```
:type
```

[メソッド]

### bvh-sphere-joint

[クラス]

```
:super    sphere-joint
:slots    axis-order bvh-offset-rotation
```

```
:init
```

[method]

```
&rest args &key (order (list :z :x :y))
((:bvh-offset-rotation bvh-rotation) (unit-matrix 3))
&allow-other-keys
      create joint for bvh model
```

```
:joint-angle-bvh &optional v
```

[メソッド]

```
:joint-angle-bvh-offset &optional v
```

[メソッド]

```
:joint-angle-bvh-impl v bvh-offset
```

[メソッド]

**:axis-order** [メソッド]

**:bvh-offset-rotation** [メソッド]

**:init** [method]

*ℰrest args ℰkey* (order (list :z :x :y))  
 ((:bvh-offset-rotation bvh-rotation) (unit-matrix 3))  
 &allow-other-keys  
 create joint for bvh model

**:bvh-offset-rotation** [メソッド]

**:axis-order** [メソッド]

**:joint-angle-bvh-impl** *v bvh-offset* [メソッド]

**:joint-angle-bvh-offset** *ℰoptional v* [メソッド]

**:joint-angle-bvh** *ℰoptional v* [メソッド]

**bvh-6dof-joint** [クラス]

**:super**      **6dof-joint**  
**:slots**      scale axis-order bvh-offset-rotation

**:init** *ℰrest args ℰkey* (order (list :x :y :z :z :x :y)) ((:scale scl)) ((:bvh-offset-rotation bvh-rotation) (unit-matrix 3)) *ℰallow-other-keys* [メソッド]

**:joint-angle-bvh** *ℰoptional v* [メソッド]

**:joint-angle-bvh-offset** *ℰoptional v* [メソッド]

**:joint-angle-bvh-impl** *v bvh-offset* [メソッド]

**:axis-order** [メソッド]

**:bvh-offset-rotation** [メソッド]

**:bvh-offset-rotation** [メソッド]

**:axis-order** [メソッド]

**:joint-angle-bvh-impl** *v bvh-offset* [メソッド]

**:joint-angle-bvh-offset** *ℰoptional v* [メソッド]

**:joint-angle-bvh** *ℰoptional v* [メソッド]

**:init** *ℰrest args ℰkey* (order (list :x :y :z :z :x :y)) ((:scale scl)) ((:bvh-offset-rotation bvh-rotation) (unit-matrix 3)) *ℰallow-other-keys* [メソッド]

**bvh-robot-model**

[クラス]

```

:super  robot-model
:slots  nil

```

**:init**

[method]

```

  ℰrest args ℰkey tree
  coords
  ((:scale scl))

```

```

  create robot model for bvh model

```

**:make-bvh-link** *tree ℰkey parent ((:scale scl))*

[メソッド]

**:angle-vector** *ℰoptional vec (angle-vector (instantiate float-vector (calc-target-joint-dimension joint-list)))*

[メソッド]

**:dump-joints** *links ℰkey (depth 0) (strm \*standard-output\*)*

[メソッド]

**:dump-hierarchy** *ℰoptional (strm \*standard-output\*)*

[メソッド]

**:dump-motion** *ℰoptional (strm \*standard-output\*)*

[メソッド]

**:copy-state-to** *robot*

[メソッド]

**:fix-joint-angle** *i limb joint-name joint-order a*

[メソッド]

**:fix-joint-order** *jo limb*

[メソッド]

**:bvh-offset-rotate** *name*

[メソッド]

**:init-end-coords**

[メソッド]

**:init-root-link**

[メソッド]

**:init**

[method]

```

  ℰrest args ℰkey tree
  coords
  ((:scale scl))

```

```

  create robot model for bvh model

```

**:bvh-offset-rotate** *name*

[メソッド]

**:fix-joint-order** *jo limb*

[メソッド]

**:fix-joint-angle** *i limb joint-name joint-order a*

[メソッド]

**:copy-state-to** *robot*

[メソッド]

**:dump-motion** *ℰoptional (strm \*standard-output\*)*

[メソッド]

**:dump-hierarchy** *ℰoptional (strm \*standard-output\*)*

[メソッド]

**:dump-joints** *links* *ℰkey* (*depth* 0) (*strm* \*standard-output\*) [メソッド]

**:angle-vector** *ℰoptional* *vec* (*angle-vector* (*instantiate* *float-vector* (*calc-target-joint-dimension* *joint-list*))) [メソッド]

**:make-bvh-link** *tree* *ℰkey* *parent* ((*:scale* *scl*)) [メソッド]

## **motion-capture-data** [クラス]

**:super**      **propertied-object**  
**:slots**      frame model animation

**:init** *fname* *ℰkey* (*coords* (*make-coords*)) ((*:scale* *scl*)) [メソッド]

**:model** *ℰrest* *args* [メソッド]

**:animation** *ℰrest* *args* [メソッド]

**:frame** *ℰoptional* *f* [メソッド]

**:frame-length** [メソッド]

**:animate** *ℰrest* *args* *ℰkey* (*start* 0) (*step* 1) (*end* (*send* *self* *:frame-length*)) (*interval* 20) *ℰallow-other-keys* [メソッド]

**:animate** *ℰrest* *args* *ℰkey* (*start* 0) (*step* 1) (*end* (*send* *self* *:frame-length*)) (*interval* 20) *ℰallow-other-keys* [メソッド]

**:frame-length** [メソッド]

**:frame** *ℰoptional* *f* [メソッド]

**:animation** *ℰrest* *args* [メソッド]

**:model** *ℰrest* *args* [メソッド]

**:init** *fname* *ℰkey* (*coords* (*make-coords*)) ((*:scale* *scl*)) [メソッド]

**:init-root-link** [メソッド]

**:init-end-coords** [メソッド]

## **rikiya-bvh-robot-model** [クラス]

**:super**      **bvh-robot-model**  
**:slots**      nil

**:init** *ℰrest* *args* [メソッド]

**:larm-collar** *ℰrest* *args* [メソッド]

**:larm-shoulder** *ℰrest* *args* [メソッド]

**:larm-elbow** *ℰrest* *args* [メソッド]

<b>:larm-wrist</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:rarm-collar</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:rarm-shoulder</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:rarm-elbow</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:rarm-wrist</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:lleg-crotch</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:lleg-knee</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:lleg-ankle</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:rleg-crotch</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:rleg-knee</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:rleg-ankle</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:torso-chest</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:head-neck</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:copy-joint-to</b> <i>robot limb joint ℳoptional (sign 1)</i>	[メソッド]
<b>:copy-state-to</b> <i>robot</i>	[メソッド]
<b>:copy-state-to</b> <i>robot</i>	[メソッド]
<b>:copy-joint-to</b> <i>robot limb joint ℳoptional (sign 1)</i>	[メソッド]
<b>:head-neck</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:torso-chest</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:rleg-ankle</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:rleg-knee</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:rleg-crotch</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:lleg-ankle</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:lleg-knee</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:lleg-crotch</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]
<b>:rarm-wrist</b> <i>ℳrest args</i>	[メソッド]



**:rarm-elbow** *ℰrest args* [メソッド]

**:rarm-shoulder** *ℰrest args* [メソッド]

**:rarm-collar** *ℰrest args* [メソッド]

**:larm-wrist** *ℰrest args* [メソッド]

**:larm-elbow** *ℰrest args* [メソッド]

**:larm-shoulder** *ℰrest args* [メソッド]

**:larm-collar** *ℰrest args* [メソッド]

**:init** *ℰrest args* [メソッド]

**tum-bvh-robot-model** [クラス]

```

:super    bvh-robot-model
:slots    nil

```

**:init** *ℰrest args* [メソッド]

**:init** *ℰrest args* [メソッド]

**cmu-bvh-robot-model** [クラス]

```

:super    bvh-robot-model
:slots    nil

```

**:init** *ℰrest args* [メソッド]

**:init** *ℰrest args* [メソッド]

**read-bvh** *fname ℰkey scale* [関数]  
 read bvh file

**bvh2eus** [function]

```

fname ℰrest args ℰkey ((:objects obj) nil)
&allow-other-keys

```

read bvh file and animate robot model in the viewer

for Supported bvh data, such as

- CMU motion capture database  
 (<https://sites.google.com/a/cgspeed.com/cgspeed/motion-capture/cmu-bvh-conversion>)

- The TUM Kitchen Data Set  
 (<http://ias.cs.tum.edu/download/kitchen-activity-data>)

Use

```
(tum-bvh2eus "Take 005.bvh") ;; tum
(rikiya-bvh2eus "A01.bvh") ;; rikiya
(cmu-bvh2eus "01_01.bvh") ;; cmu
```

Other Sites are:

```
(http://www.mocapdata.com/page.cgi?p=free_motions)
(http://www.motekentertainment.com/)
(http://www.mocapclub.com/Pages/Library.htm)
```

```
(bvh2eus "poses.bvh")
```

### load-mcd

[function]

```
fname key (scale)
(coords)
(bvh-robot-model-class bvh-robot-model)
&allow-other-keys
```

load motion capture data

### rikiya-bvh2eus *fname* *rest* *args*

[関数]

read rikiya bvh file and animate robot model in the viewer  
(rikiya-bvh2eus "A01.bvh")

### cmu-bvh2eus *fname* *rest* *args*

[関数]

read cmu bvh file and animate robot model in the viewer

CMU motion capture database

(<https://sites.google.com/a/cgspeed.com/cgspeed/motion-capture/cmu-bvh-conversion>)

```
(cmu-bvh2eus "01_01.bvh" :scale 100.0)
```

### tum-bvh2eus *fname* *rest* *args*

[関数]

read tum file and animate robot model in the viewer

The TUM Kitchen Data Set

(<http://ias.cs.tum.edu/download/kitchen-activity-data>)

```
(tum-bvh2eus "Take 005.bvh" :scale 10.0)
```

### parse-bvh-sexp *src* *key* (*scale scl*)

[関数]

### make-bvh-robot-model *bvh-data* *rest* *args*

[関数]

### rikiya-file *key* (*num 1*) (*cls 'a*)

[関数]

### tum-kitchen-file *key* (*num 1*) (*cls 0*)

[関数]

### cmu-mocap-file *key* (*num 1*) (*cls 1*)

[関数]

## 22 Collada データ

<b>collada::eusmodel-description</b> <i>collada::model</i>	[関数]
convert a ‘model’ to eusmodel-description	
<b>collada::eusmodel-link-specs</b> <i>collada::links</i>	[関数]
convert ‘links’ to <link-specs>	
<b>collada::eusmodel-joint-specs</b> <i>collada::joints</i>	[関数]
convert ‘joints’ to <joint-specs>	
<b>collada::eusmodel-description-&gt;collada</b> <i>name collada::description &amp;key (scale 0.001)</i>	[関数]
convert eusmodel-description to collada xml	
<b>collada::matrix-&gt;collada-rotate-vector</b> <i>collada::mat</i>	[関数]
convert a rotation matrix to axis-angle.	
<b>convert-irtmodel-to-collada</b> <i>collada::model-file &amp;optional (collada::output-full-dir (send (truename ./) :namestring)) (collada::model-name) (collada::exit-p t)</i>	[関数]
convert irtmodel to collada model. (convert-irtmodel-to-collada irtmodel-file-path &optional (output-full-dir (send (truename ”./”) :namestring)) (model-name))	
<b>collada::symbol-&gt;string</b> <i>collada::sym</i>	[関数]
<b>collada::-&gt;string</b> <i>collada::val</i>	[関数]
<b>collada::string-append</b> <i>&amp;rest args</i>	[関数]
<b>collada::make-attr</b> <i>collada::l collada::ac</i>	[関数]
<b>collada::make-xml</b> <i>collada::x collada::bef collada::aft</i>	[関数]
<b>collada::sxml-&gt;xml</b> <i>collada::sxml</i>	[関数]
<b>collada::xml-output-to-string-stream</b> <i>collada::ss collada::l</i>	[関数]
<b>collada::cat-normal</b> <i>collada::l collada::s</i>	[関数]
<b>collada::cat-clark</b> <i>collada::l collada::s collada::i</i>	[関数]
<b>collada::verificate-unique-strings</b> <i>names</i>	[関数]
<b>collada::eusmodel-link-spec</b> <i>collada::link</i>	[関数]
<b>collada::eusmodel-mesh-spec</b> <i>collada::link collada::rt-cds</i>	[関数]
<b>collada::eusmodel-joint-spec</b> <i>collada::joint</i>	[関数]
<b>collada::eusmodel-limit-spec</b> <i>collada::joint</i>	[関数]
<b>collada::eusmodel-endcoords-specs</b> <i>collada::model</i>	[関数]
<b>collada::eusmodel-link-description</b> <i>collada::description</i>	[関数]
<b>collada::eusmodel-joint-description</b> <i>collada::description</i>	[関数]
<b>collada::eusmodel-endcoords-description</b> <i>collada::description</i>	[関数]
<b>collada::setup-collada-filesystem</b> <i>collada::obj-name collada::base-dir</i>	[関数]
<b>collada::range2</b> <i>collada::n</i>	[関数]
<b>eus2collada</b> <i>collada::obj collada::full-root-dir &amp;key (scale 0.001) (collada::file-suffix .dae)</i>	[関数]
<b>collada::collada-node-id</b> <i>collada::link-description</i>	[関数]
<b>collada::collada-node-name</b> <i>collada::link-description</i>	[関数]
<b>collada::links-description-&gt;collada-library-materials</b> <i>collada::links-desc</i>	[関数]
<b>collada::link-description-&gt;collada-materials</b> <i>collada::link-desc</i>	[関数]
<b>collada::mesh-description-&gt;collada-material</b> <i>collada::mat collada::effect</i>	[関数]
<b>collada::links-description-&gt;collada-library-effects</b> <i>collada::links-desc</i>	[関数]
<b>collada::link-description-&gt;collada-effects</b> <i>collada::link-desc</i>	[関数]
<b>collada::mesh-description-&gt;collada-effect</b> <i>collada::mesh id</i>	[関数]
<b>collada::matrix-&gt;collada-string</b> <i>collada::mat</i>	[関数]

<code>collada::find-parent-links-from-link-description</code>	<code>collada::target-link</code>	<code>collada::desc</code>	[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-node-transformations</code>	<code>collada::target-link</code>	<code>collada::desc</code>	[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-node</code>	<code>collada::target-link</code>	<code>collada::desc</code>	[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-library-visual-scenes</code>	<code>name</code>	<code>collada::desc</code>	[関数]
<code>collada::mesh-description-&gt;instance-material</code>	<code>collada::s</code>		[関数]
<code>collada::link-description-&gt;collada-bind-material</code>	<code>collada::link</code>		[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-library-kinematics-scenes</code>	<code>name</code>	<code>collada::desc</code>	[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-library-kinematics-models</code>	<code>name</code>	<code>collada::desc</code>	[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-kinematics-model</code>	<code>name</code>	<code>collada::desc</code>	[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-library-physics-scenes</code>	<code>name</code>	<code>collada::desc</code>	[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-library-physics-models</code>	<code>name</code>	<code>collada::desc</code>	[関数]
<code>collada::find-root-link-from-joints-description</code>	<code>collada::joints-description</code>		[関数]
<code>collada::find-link-from-links-description</code>	<code>name</code>	<code>collada::links-description</code>	[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-links</code>	<code>collada::description</code>		[関数]
<code>collada::find-joint-from-link-description</code>	<code>collada::target</code>	<code>collada::joints</code>	[関数]
<code>collada::find-child-link-descriptions</code>	<code>collada::parent</code>	<code>collada::links</code> <code>collada::joints</code>	[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-library-articulated-systems</code>	<code>collada::desc</code>	<code>name</code>	[関数]
<code>collada::eusmodel-endcoords-description-&gt;openrave-manipulator</code>	<code>collada::end-coords</code>	<code>collada::description</code>	[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-links-tree</code>	<code>collada::target</code>	<code>collada::links</code> <code>collada::joints</code>	[関数]
<code>collada::joints-description-&gt;collada-instance-joints</code>	<code>collada::joints-desc</code>		[関数]
<code>collada::joint-description-&gt;collada-instance-joint</code>	<code>collada::joint-desc</code>		[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-library-joints</code>	<code>collada::description</code>		[関数]
<code>collada::joints-description-&gt;collada-joints</code>	<code>collada::joints-description</code>		[関数]
<code>collada::collada-joint-id</code>	<code>collada::joint-description</code>		[関数]
<code>collada::joint-description-&gt;collada-joint</code>	<code>collada::joint-description</code>		[関数]
<code>collada::linear-joint-description-&gt;collada-joint</code>	<code>collada::joint-description</code>		[関数]
<code>collada::rotational-joint-description-&gt;collada-joint</code>	<code>collada::joint-description</code>		[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-scene</code>	<code>collada::description</code>		[関数]
<code>collada::eusmodel-description-&gt;collada-library-geometries</code>	<code>collada::description</code>		[関数]
<code>collada::collada-geometry-id-base</code>	<code>collada::link-description</code>		[関数]
<code>collada::collada-geometry-name-base</code>	<code>collada::link-description</code>		[関数]
<code>collada::links-description-&gt;collada-geometries</code>	<code>collada::links-description</code>		[関数]
<code>collada::mesh-object-&gt;collada-mesh</code>	<code>collada::mesh</code>	<code>id</code>	[関数]
<code>collada::link-description-&gt;collada-geometry</code>	<code>collada::link-description</code>		[関数]
<code>collada::mesh-&gt;collada-indices</code>	<code>collada::mesh</code>		[関数]
<code>collada::mesh-vertices-&gt;collada-string</code>	<code>collada::mesh</code>		[関数]
<code>collada::mesh-normals-&gt;collada-string</code>	<code>collada::mesh</code>		[関数]
<code>collada::float-vector-&gt;collada-string</code>	<code>collada::v</code>		[関数]
<code>collada::enum-integer-list</code>	<code>collada::n</code>		[関数]
<code>collada::search-minimum-rotation-matrix</code>	<code>collada::mat</code>		[関数]
<code>collada::estimate-class-name</code>	<code>collada::model-file</code>		[関数]
<code>collada::remove-directory-name</code>	<code>fname</code>		[関数]

## 23 ポイントクラウドデータ

### pointcloud

[クラス]

:super      cascaded-coords  
:slots      parray carray narray curvature pcolor psize awidth asize box height width view-coord

<b>:init</b>	<i>ℰrest args ℰkey</i> ((:points mat)) ((:colors cary)) ((:normals nary)) ((:curvatures curv)) ((:height ht)) ((:width wd)) (point-color (float-vector 0 1 0)) (point-size 2.0) (fill) (arrow-width 2.0) (arrow-size 0.0) Create point cloud object	[method]
<b>:size-change</b>	<i>ℰoptional wd ht</i> change width and height, this method does not change points data	[メソッド]
<b>:points</b>	<i>ℰoptional pts wd ht</i> replace points, pts should be list of points or <i>ntimes</i> matrix	[メソッド]
<b>:colors</b>	<i>ℰoptional cls</i> replace colors, cls should be list of points or <i>ntimes</i> matrix	[メソッド]
<b>:normals</b>	<i>ℰoptional nmls</i> replace normals by, nmls should be list of points or <i>ntimes3</i> matrix	[メソッド]
<b>:point-list</b>	<i>ℰoptional (remove-nan)</i> return list of points	[メソッド]
<b>:color-list</b>	return list of colors	[メソッド]
<b>:normal-list</b>	return list of normals	[メソッド]
<b>:centroid</b>	retrun centroid of this point cloud	[メソッド]
<b>:append</b>	<i>point-list ℰkey (create t)</i> append point cloud list to this point cloud.  if :create is true, return appended point cloud and original point cloud does not change.	[メソッド]
<b>:filter</b>	<i>ℰrest args ℰkey create</i> &allow-other-keys this method can take the same keywords with :filter-with-indices method.  if :create is true, return filtered point cloud and original point cloud does not change.	[method]

**:filter-with-indices** [method]

*idx-lst* *ℰkey* (create)  
(negative)

filter point cloud with list of index (points which are indicated by indices will remain).

if :create is true, return filtered point cloud and original point cloud does not change.

if :negative is true, points which are indicated by indices will be removed.

**:filtered-indices** [method]

*ℰkey* key  
ckey  
nkey  
pkey  
pnkey  
pcnkey  
negative  
&allow-other-keys

create list of index where filter function retrun true.

key, ckey, nkey are filter function for points, colors, normals. They are expected to take one argument and return t or nil.

pkey, pnkey are filter function for points and colors, points and normals. They are expected to take two arguments and return t or nil.

pcnkey is filter function for points, colors and normals. It is expected to take three arguments and return t or nil.

**:step** [method]

*step* *ℰkey* (fixsize)  
(create)

downsample points with step

**:copy-from** *pc* [メソッド]

update object by pc

**:transform-points** *coords* *ℰkey* (create) [メソッド]

transform points and normals with coords.

if :create is true, return transformed point cloud and original point cloud does not change.

**:convert-to-world** *ℰkey* (create) [メソッド]

transform points and normals with self coords. converted points data should be at the same position as displayed

**:move-origin-to** *neworigin* *ℰkey* (create) [メソッド]

origin of point cloud is moved to neworigin. moved points data should be at the same position as displayed

<b>:reset-box</b>	[メソッド]
<b>:box</b>	[メソッド]
<b>:vertices</b>	[メソッド]
<b>:size</b>	[メソッド]
<b>:width</b>	[メソッド]
<b>:height</b>	[メソッド]
<b>:view-coords</b> <i>ℰoptional vc</i>	[メソッド]
<b>:curvatures</b> <i>ℰoptional curv</i>	[メソッド]
<b>:curvature-list</b>	[メソッド]
<b>:set-color</b> <i>col ℰoptional (_transparent)</i>	[メソッド]
<b>:point-color</b> <i>ℰoptional pc</i>	[メソッド]
<b>:point-size</b> <i>ℰoptional ps</i>	[メソッド]
<b>:axis-length</b> <i>ℰoptional al</i>	[メソッド]
<b>:axis-width</b> <i>ℰoptional aw</i>	[メソッド]
<b>:clear-color</b>	[メソッド]
<b>:clear-normal</b>	[メソッド]
<b>:nfilter</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:viewangle-inlier</b> <i>ℰkey (min-z 0.0) (hangle 44.0) (vangle 35.0)</i>	[メソッド]
<b>:image-position-inlier</b> <i>ℰkey (ipkey) (height 144) (width 176) (cy (/ (float (- height 1)) 2)) (cx (/ (float (- width 1)) 2)) negative</i>	[メソッド]
<b>:image-circle-filter</b> <i>dist ℰkey (height 144) (width 176) (cy (/ (float (- height 1)) 2)) (cx (/ (float (- width 1)) 2)) create negative</i>	[メソッド]
<b>:step-inlier</b> <i>step offx offy</i>	[メソッド]
<b>:generate-color-histogram-hs</b> <i>ℰkey (h-step 9) (s-step 7) (hlimits (cons 360.0 0.0)) (vlimits (cons 1.0 0.15)) (slimits (cons 1.0 0.25)) (rotate-hue) (color-scale 255.0) (sizelimits 1)</i>	[メソッド]
<b>:set-offset</b> <i>cds ℰkey (create)</i>	[メソッド]
<b>:drawnormalmode</b> <i>ℰoptional mode</i>	[メソッド]
<b>:transparent</b> <i>ℰoptional trs</i>	[メソッド]

**:draw** *vwer* [メソッド]

**:move-origin-to** *neworigin &key (create)* [メソッド]  
 origin of point cloud is moved to neworigin. moved points data should be at the same position as displayed

**:convert-to-world** *&key (create)* [メソッド]  
 transform points and normals with self coords. converted points data should be at the same position as displayed

**:transform-points** *coords &key (create)* [メソッド]  
 transform points and normals with coords.

if :create is true, return transformed point cloud and original point cloud does not change.

**:copy-from** *pc* [メソッド]  
 update object by pc

**:step** [method]  
*step &key (fixsize)*  
*(create)*  
 downsample points with step

**:filtered-indices** [method]  
*&key key*  
*ckey*  
*nkey*  
*pckey*  
*pnkey*  
*pcnkey*  
*negative*  
*&allow-other-keys*

create list of index where filter function retrun true.

key, ckey, nkey are filter function for points, colors, normals. They are expected to take one argument and return t or nil.

pckey, pnkey are filter function for points and colors, points and normals. They are expected to take two arguments and return t or nil.

pcnkey is filter function for points, colors and normals. It is expected to take three arguments and return t or nil.

**:filter-with-indices** [method]  
*idx-lst &key (create)*  
*(negative)*

filter point cloud with list of index (points which are indicated by indices will remain).



if :create is true, return filtered point cloud and original point cloud does not change.

if :negative is true, points which are indicated by indices will be removed.

**:filter** [method]

*ℰrest args ℰkey create*

*&allow-other-keys*

this method can take the same keywords with :filter-with-indices method.

if :create is true, return filtered point cloud and original point cloud does not change.

**:append** *point-list ℰkey (create t)* [メソッド]

append point cloud list to this point cloud.

if :create is true, return appended point cloud and original point cloud does not change.

**:centroid** [メソッド]

return centroid of this point cloud

**:normal-list** [メソッド]

return list of normals

**:color-list** [メソッド]

return list of colors

**:point-list** *ℰoptional (remove-nan)* [メソッド]

return list of points

**:normals** *ℰoptional nmls* [メソッド]

replace normals by, nmls should be list of points or *ntimes*3 matrix

**:colors** *ℰoptional cls* [メソッド]

replace colors, cls should be list of points or *ntimes* matrix

**:points** *ℰoptional pts wd ht* [メソッド]

replace points, pts should be list of points or *ntimes* matrix

**:size-change** *ℰoptional wd ht* [メソッド]

change width and height, this method does not change points data

**:init** [method]

*ℰrest args ℰkey ((:points mat))*

*((:colors cary))*

*((:normals nary))*

*((:curvatures curv))*

*((:height ht))*

*((:width wd))*

*(point-color (float-vector 0 1 0))*

*(point-size 2.0)*

*(fill)*

(arrow-width 2.0)	
(arrow-size 0.0)	
Create point cloud object	
<b>:draw</b> <i>vwer</i>	[メソッド]
<b>:transparent</b> <i>ℰoptional trs</i>	[メソッド]
<b>:drawnormalmode</b> <i>ℰoptional mode</i>	[メソッド]
<b>:set-offset</b> <i>cds ℰkey (create)</i>	[メソッド]
<b>:generate-color-histogram-hs</b> <i>ℰkey (h-step 9) (s-step 7) (hlimits (cons 360.0 0.0)) (vlimits (cons 1.0 0.15)) (slimits (cons 1.0 0.25)) (rotate-hue) (color-scale 255.0) (sizelimits 1)</i>	[メソッド]
<b>:step-inlier</b> <i>step offx offy</i>	[メソッド]
<b>:image-circle-filter</b> <i>dist ℰkey (height 144) (width 176) (cy (/ (float (- height 1)) 2)) (cx (/ (float (- width 1)) 2)) create negative</i>	[メソッド]
<b>:image-position-inlier</b> <i>ℰkey (ipkey) (height 144) (width 176) (cy (/ (float (- height 1)) 2)) (cx (/ (float (- width 1)) 2)) negative</i>	[メソッド]
<b>:viewangle-inlier</b> <i>ℰkey (min-z 0.0) (hangle 44.0) (vangle 35.0)</i>	[メソッド]
<b>:nfilter</b> <i>ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:clear-normal</b>	[メソッド]
<b>:clear-color</b>	[メソッド]
<b>:axis-width</b> <i>ℰoptional aw</i>	[メソッド]
<b>:axis-length</b> <i>ℰoptional al</i>	[メソッド]
<b>:point-size</b> <i>ℰoptional ps</i>	[メソッド]
<b>:point-color</b> <i>ℰoptional pc</i>	[メソッド]
<b>:set-color</b> <i>col ℰoptional (_transparent)</i>	[メソッド]
<b>:curvature-list</b>	[メソッド]
<b>:curvatures</b> <i>ℰoptional curv</i>	[メソッド]
<b>:view-coords</b> <i>ℰoptional vc</i>	[メソッド]
<b>:height</b>	[メソッド]
<b>:width</b>	[メソッド]
<b>:size</b>	[メソッド]

<b>:vertices</b>	[メソッド]
<b>:box</b>	[メソッド]
<b>:reset-box</b>	[メソッド]
<b>make-random-pointcloud</b> <i>key (num 1000) (with-color) (with-normal) (scale 100.0)</i>	[関数]

## 24 グラフ表現

<b>node</b>	[クラス]
<div> <div> :super </div> <div> :slots </div> </div> <b>propertied-object</b> arc-list image	
<b>:init</b> <i>n Optional image</i>	[メソッド]
<b>:arc-list</b>	[メソッド]
<b>:successors</b>	[メソッド]
<b>:add-arc</b> <i>a</i>	[メソッド]
<b>:remove-arc</b> <i>a</i>	[メソッド]
<b>:remove-all-arcs</b>	[メソッド]
<b>:unlink</b> <i>n</i>	[メソッド]
<b>:image</b> <i>Optional im</i>	[メソッド]
<b>:add-neighbor</b> <i>n Optional a</i>	[メソッド]
<b>:neighbors</b> <i>Optional args</i>	[メソッド]
<b>:image</b> <i>Optional im</i>	[メソッド]
<b>:unlink</b> <i>n</i>	[メソッド]
<b>:remove-all-arcs</b>	[メソッド]
<b>:remove-arc</b> <i>a</i>	[メソッド]
<b>:add-arc</b> <i>a</i>	[メソッド]
<b>:successors</b>	[メソッド]
<b>:arc-list</b>	[メソッド]

**:init** *n* *Optional image* [メソッド]

**arc** [クラス]

:super **propertied-object**

:slots from to

**:init** *from\_ to\_* [メソッド]

**:from** [メソッド]

**:to** [メソッド]

**:prin1** *Optional (strm t) Rest msgs* [メソッド]

**:prin1** *Optional (strm t) Rest msgs* [メソッド]

**:to** [メソッド]

**:from** [メソッド]

**:init** *from\_ to\_* [メソッド]

**directed-graph** [クラス]

:super **propertied-object**

:slots nodes

**:write-to-dot-stream** *Optional (strm \*standard-output\*) result-path (title output)* [メソッド]

write graph structure to stream as dot(graphviz) style

Args:

strm: stream class for output

result-path: list of solver-node, it's result of (send solver :solve graph)

title: title of graph

**:write-to-dot** *fname Optional result-path (title output)* [メソッド]

write graph structure to dot(graphviz) file

Args:

fname: filename for output

result-path: list of solver-node, it's result of (send solver :solve graph)

title: title of graph

**:write-to-file** *basename Optional result-path title (type pdf)* [メソッド]

write graph structure to various type of file

Args:

basename: basename for output (output filename is 'basename.type')

result-path: list of solver-node, it's result of (send solver :solve graph)

title: title of graph

type: type of output

**:write-to-pdf** *fname* *Optional result-path (title (string-right-trim .pdf fname))* [メソッド]

write graph structure to pdf

Args:

fname: filename for output

result-path: list of solver-node, it's result of (send solver :solve graph)

title: title of graph

**:original-draw-mode** [メソッド]

change draw-mode to original mode

**:current-draw-mode** [メソッド]

change draw-mode to latest mode

**:draw-both-arc** *Optional (bothq :both)* [メソッド]

change draw-mode, if true is set, draw bidirectional arc as two arcs

**:draw-arc-label** *Optional (writeq :write)* [メソッド]

change draw-mode, if true is set, draw label(name) of arcs

**:draw-merged-result** *Optional (mergeq :merge)* [メソッド]

change draw-mode, if true is set, draw result arc as red. if not, draw red arc independently

**:write-to-png** *fname* *Optional result-path (title (string-right-trim .png fname))* [メソッド]

write graph structure to png

Args:

fname: filename for output

result-path: list of solver-node, it's result of (send solver :solve graph)

title: title of graph

**:init** [メソッド]

**:successors** *node* *Optional args* [メソッド]

**:node** *name* [メソッド]

**:nodes** *Optional arg* [メソッド]

**:add-node** *n* [メソッド]

**:remove-node** *n* [メソッド]

**:clear-nodes** [メソッド]

**:add-arc-from-to** *from to* [メソッド]

**:remove-arc** *arc* [メソッド]

<b>:adjacency-matrix</b>	[メソッド]
<b>:adjacency-list</b>	[メソッド]
<b>:adjacency-list</b>	[メソッド]
<b>:adjacency-matrix</b>	[メソッド]
<b>:remove-arc</b> <i>arc</i>	[メソッド]
<b>:add-arc-from-to</b> <i>from to</i>	[メソッド]
<b>:clear-nodes</b>	[メソッド]
<b>:remove-node</b> <i>n</i>	[メソッド]
<b>:add-node</b> <i>n</i>	[メソッド]
<b>:nodes</b> <i>ℰoptional arg</i>	[メソッド]
<b>:node</b> <i>name</i>	[メソッド]
<b>:successors</b> <i>node ℰrest args</i>	[メソッド]
<b>:init</b>	[メソッド]
<b>costed-arc</b>	[クラス]
<div> <div>:super</div> <div><b>arc</b></div> </div> <div> <div>:slots</div> <div>cost</div> </div>	
<b>:init</b> <i>from to c</i>	[メソッド]
<b>:cost</b>	[メソッド]
<b>:cost</b>	[メソッド]
<b>:init</b> <i>from to c</i>	[メソッド]
<b>costed-graph</b>	[クラス]
<div> <div>:super</div> <div><b>directed-graph</b></div> </div> <div> <div>:slots</div> <div>nil</div> </div>	
<b>:add-arc</b> <i>from to cost ℰkey (both nil)</i>	[メソッド]
<b>:add-arc-from-to</b> <i>from to cost ℰkey (both nil)</i>	[メソッド]
<b>:path-cost</b> <i>from arc to</i>	[メソッド]
<b>:path-cost</b> <i>from arc to</i>	[メソッド]
<b>:add-arc-from-to</b> <i>from to cost ℰkey (both nil)</i>	[メソッド]

**:add-arc** *from to cost &key (both nil)*

[メソッド]

## graph

[クラス]

**:super**      **costed-graph**  
**:slots**      start-state goal-state

**:goal-test** *gs*

[メソッド]

**:path-cost** *from arc to*

[メソッド]

**:start-state** *&optional arg*

[メソッド]

**:goal-state** *&optional arg*

[メソッド]

**:add-arc** *from to &key (both nil)*

[メソッド]

**:add-arc-from-to** *from to &key (both nil)*

[メソッド]

**:add-arc-from-to** *from to &key (both nil)*

[メソッド]

**:add-arc** *from to &key (both nil)*

[メソッド]

**:goal-state** *&optional arg*

[メソッド]

**:start-state** *&optional arg*

[メソッド]

**:path-cost** *from arc to*

[メソッド]

**:goal-test** *gs*

[メソッド]

**:draw-merged-result** *&optional (mergeq :merge)*

[メソッド]

change draw-mode, if true is set, draw result arc as red. if not, draw red arc independently

**:draw-arc-label** *&optional (writeq :write)*

[メソッド]

change draw-mode, if true is set, draw label(name) of arcs

**:draw-both-arc** *&optional (bothq :both)*

[メソッド]

change draw-mode, if true is set, draw bidirectional arc as two arcs

**:current-draw-mode**

[メソッド]

change draw-mode to latest mode

**:original-draw-mode**

[メソッド]

change draw-mode to original mode

**:write-to-png** *fname &optional result-path (title (string-right-trim .png fname))*

[メソッド]

write graph structure to png

Args:

fname: filename for output

result-path: list of solver-node, it's result of (send solver :solve graph)

title: title of graph

**:write-to-pdf** *fname* *Optional result-path (title (string-right-trim .pdf fname))* [メソッド]

write graph structure to pdf

Args:

fname: filename for output

result-path: list of solver-node, it's result of (send solver :solve graph)

title: title of graph

**:write-to-file** *basename* *Optional result-path title (type pdf)* [メソッド]

write graph structure to various type of file

Args:

basename: basename for output (output filename is 'basename.type')

result-path: list of solver-node, it's result of (send solver :solve graph)

title: title of graph

type: type of output

**:write-to-dot** *fname* *Optional result-path (title output)* [メソッド]

write graph structure to dot(graphviz) file

Args:

fname: filename for output

result-path: list of solver-node, it's result of (send solver :solve graph)

title: title of graph

**:write-to-dot-stream** *Optional (strm \*standard-output\*) result-path (title output)* [メソッド]

write graph structure to stream as dot(graphviz) style

Args:

strm: stream class for output

result-path: list of solver-node, it's result of (send solver :solve graph)

title: title of graph

**:neighbors** *Optional args* [メソッド]

**:add-neighbor** *n* *Optional a* [メソッド]

**arced-node** [クラス]

:super      **node**

:slots      nil

**:init** *key name* [メソッド]

**:find-action** *n* [メソッド]

**:neighbor-action-alist** [メソッド]

**:neighbor-action-alist** [メソッド]

**:find-action** *n* [メソッド]



**:init** *ℰkey name* [メソッド]

**solver-node** [クラス]

**:super**      **propertied-object**  
**:slots**      state cost parent action memorized-path

**:init** *st ℰkey ((:cost c) 0) ((:parent p) nil) ((:action a) nil)* [メソッド]

**:path** *ℰoptional (prev nil)* [メソッド]

**:expand** *prblm ℰrest args* [メソッド]

**:state** *ℰoptional arg* [メソッド]

**:cost** *ℰoptional arg* [メソッド]

**:parent** *ℰoptional arg* [メソッド]

**:action** *ℰoptional arg* [メソッド]

**:action** *ℰoptional arg* [メソッド]

**:parent** *ℰoptional arg* [メソッド]

**:cost** *ℰoptional arg* [メソッド]

**:state** *ℰoptional arg* [メソッド]

**:expand** *prblm ℰrest args* [メソッド]

**:path** *ℰoptional (prev nil)* [メソッド]

**:init** *st ℰkey ((:cost c) 0) ((:parent p) nil) ((:action a) nil)* [メソッド]

**solver** [クラス]

**:super**      **propertied-object**  
**:slots**      nil

**:init** [メソッド]

**:solve** *prblm* [メソッド]

**:solve-by-name** *prblm s g ℰkey (verbose nil)* [メソッド]

**:solve-by-name** *prblm s g ℰkey (verbose nil)* [メソッド]

**:solve** *prblm* [メソッド]

**:init** [メソッド]

**graph-search-solver** [クラス]

```

:super    solver
:slots    open-list close-list

```

**:solve-init** *prblm* [メソッド]

**:find-node-in-close-list** *n* [メソッド]

**:solve** *prblm* *&key (verbose nil)* [メソッド]

**:add-to-open-list** *obj/list* [メソッド]

**:null-open-list?** [メソッド]

**:clear-open-list** [メソッド]

**:add-list-to-open-list** *lst* [メソッド]

**:add-object-to-open-list** *lst* [メソッド]

**:pop-from-open-list** *&key (debug)* [メソッド]

**:open-list** *&optional arg* [メソッド]

**:close-list** *&optional arg* [メソッド]

**:close-list** *&optional arg* [メソッド]

**:open-list** *&optional arg* [メソッド]

**:pop-from-open-list** *&key (debug)* [メソッド]

**:add-object-to-open-list** *lst* [メソッド]

**:add-list-to-open-list** *lst* [メソッド]

**:clear-open-list** [メソッド]

**:null-open-list?** [メソッド]

**:add-to-open-list** *obj/list* [メソッド]

**:solve** *prblm* *&key (verbose nil)* [メソッド]

**:find-node-in-close-list** *n* [メソッド]

**:solve-init** *prblm* [メソッド]

**breadth-first-graph-search-solver** [クラス]

```

:super    graph-search-solver
:slots    nil

```

`:init` [メソッド]

`:clear-open-list` [メソッド]

`:add-list-to-open-list lst` [メソッド]

`:add-object-to-open-list obj` [メソッド]

`:pop-from-open-list ℓkey (debug)` [メソッド]

`:pop-from-open-list ℓkey (debug)` [メソッド]

`:add-object-to-open-list obj` [メソッド]

`:add-list-to-open-list lst` [メソッド]

`:clear-open-list` [メソッド]

`:init` [メソッド]

**depth-first-graph-search-solver** [クラス]

`:super` `graph-search-solver`

`:slots` `nil`

`:init` [メソッド]

`:clear-open-list` [メソッド]

`:add-list-to-open-list lst` [メソッド]

`:add-object-to-open-list obj` [メソッド]

`:pop-from-open-list ℓkey (debug)` [メソッド]

`:pop-from-open-list ℓkey (debug)` [メソッド]

`:add-object-to-open-list obj` [メソッド]

`:add-list-to-open-list lst` [メソッド]

`:clear-open-list` [メソッド]

`:init` [メソッド]

**best-first-graph-search-solver** [クラス]

`:super` `graph-search-solver`

`:slots` `aproblem`

`:init p` [メソッド]

**:clear-open-list** [メソッド]

**:add-list-to-open-list** *lst* [メソッド]

**:add-object-to-open-list** *obj* [メソッド]

**:pop-from-open-list** *ℰkey (debug nil)* [メソッド]

**:fn** *n p* [メソッド]

**:fn** *n p* [メソッド]

**:pop-from-open-list** *ℰkey (debug nil)* [メソッド]

**:add-object-to-open-list** *obj* [メソッド]

**:add-list-to-open-list** *lst* [メソッド]

**:clear-open-list** [メソッド]

**:init** *p* [メソッド]

**a\*-graph-search-solver** [クラス]

**:super** **best-first-graph-search-solver**  
**:slots** **nil**

**:init** *p* [メソッド]

**:fn** *n p ℰkey (debug nil)* [メソッド]

**:gn** *n p* [メソッド]

**:hn** *n p* [メソッド]

**:hn** *n p* [メソッド]

**:gn** *n p* [メソッド]

**:fn** *n p ℰkey (debug nil)* [メソッド]

**:init** *p* [メソッド]

## 25 irteus 拡張

### 25.1 GL/X 表示

**polygon** [クラス]

**:super** **plane**

:slots      normal distance convexp edges vertices model-normal model-distance

**:draw-on** *ℰkey ((:viewer gl::vwer) \*viewer\*) gl::flush (gl::width 1) (gl::color #f(1.0 1.0 1.0))* [メソッド]

**line** [クラス]

:super      **propertied-object**  
:slots      pvert nvert

**:draw-on** *ℰkey ((:viewer gl::vwer) \*viewer\*) gl::flush (gl::width 1) (gl::color #f(1.0 1.0 1.0))* [メソッド]

**faceset** [クラス]

:super      **cascaded-coords**  
:slots      rot pos parent descendants worldcoords manager changed box faces edges vertices mo

**:set-color** *gl::color ℰoptional (gl::transparent)* [メソッド]

Set color of given color name, color sample and color name are referenced from [http://en.wikipedia.org/wiki/X11\\_](http://en.wikipedia.org/wiki/X11_)

**:paste-texture-to-face** *gl::aface ℰkey gl::file gl::image (gl::tex-coords (list (float-vector 0 0) (float-vector 0 1) (float-vector 1 1) (float-vector 1 0)))* [メソッド]

**:draw-on** *ℰkey ((:viewer gl::vwer) \*viewer\*) gl::flush (gl::width 1) (gl::color #f(1.0 1.0 1.0))* [メソッド]

**coordinates** [クラス]

:super      **propertied-object**  
:slots      rot pos

**:draw-on** *ℰkey ((:viewer gl::vwer) \*viewer\*) gl::flush (gl::width (get self :width)) (gl::color (get self :color)) (size (get self :size))* [メソッド]

**:vertices** [メソッド]

**float-vector** [クラス]

:super      **vector**  
:slots      nil

**:draw-on** *ℰkey ((:viewer gl::vwer) \*viewer\*) gl::flush (gl::width 1) (gl::color #f(1.0 1.0 1.0)) (size 50)* [メソッド]

**:vertices** [メソッド]

**gl::glvertices** [クラス]

:super      **cascaded-coords**  
:slots      gl::mesh-list gl::filename gl::bbox

**:set-color** *gl::color ℰoptional (gl::transparent)* [メソッド]

set color as float vector of 3 elements, and transparent as float, all values are between 0 to 1

**:actual-vertices** [メソッド]

return list of vertices(float-vector), it returns all vertices of this object

**:calc-bounding-box** [メソッド]

calculate and set bounding box of this object

**:vertices** [メソッド]

return list of vertices(float-vector), it returns vertices of bounding box of this object

**:reset-offset-from-parent** [メソッド]

move vertices in this object using self transformation, this method change values of vertices. coordinates's method such as :transform just change view of this object

**:expand-vertices** [メソッド]

expand vertices number as same number of indices, it enable to set individual normal to every vertices

**:use-flat-shader** [メソッド]

use flat shader mode, use opengl function of glShadeModel(GL\_FLAT)

**:use-smooth-shader** [メソッド]

use smooth shader mode, use opengl function of glShadeModel(GL\_SMOOTH) default

**:calc-normals** *Optional (gl::force nil) (gl::expand t) (gl::flat t)* [メソッド]

normal calculation

if force option is true, clear current normalset.

if exapnd option is ture, do :expand-vertices.

if flat option is true, use-flat-shader

**:mirror-axis** [method]

*key* (gl::create t)

(gl::invert-faces t)

(gl::axis :y)

creating mirror vertices respect to :axis

**:convert-to-faces** [method]

*rest args key* (gl::wrt :local)

&allow-other-keys

create list of faces using vertices of this object

**:convert-to-faceset** *rest args* [メソッド]

create faceset using vertices of this object

**:set-offset** *gl::cbs key (gl::create)* [メソッド]

move vertices in this object using given coordinates, this method change values of vertices. coordinates's method such as :transform just change view of this object

**:convert-to-world** *key (gl::create)* [メソッド]

move vertices in this object using self's coordinates. vertices data should be moved as the same as displayed

- :glvertices** *%optional (name) (gl::test #'string=)* [メソッド]  
 create individual glvertices objects from mesh-list. if name is given, search mesh has the same name
- :append-glvertices** *gl::glv-lst* [メソッド]  
 append list of glvertices to this object
- :init** *gl::mlst %rest args %key (:filename gl::fn)) %allow-other-keys* [メソッド]
- :filename** *%optional gl::nm* [メソッド]
- :get-meshinfo** *gl::key %optional (pos -1)* [メソッド]
- :set-meshinfo** *gl::key gl::info %optional (pos -1)* [メソッド]
- :get-material** *%optional (pos -1)* [メソッド]
- :set-material** *gl::mat %optional (pos -1)* [メソッド]
- :expand-vertices-info** *gl::minfo* [メソッド]
- :faces** [メソッド]
- :draw-on** *%key (:viewer gl::vwr) \*viewer\** [メソッド]
- :draw** *gl::vwr %rest args* [メソッド]
- :collision-check-objects** *%rest args* [メソッド]
- :box** [メソッド]
- :make-pqpmodel** *%key (gl::fat 0)* [メソッド]
- :append-glvertices** *gl::glv-lst* [メソッド]  
 append list of glvertices to this object
- :glvertices** *%optional (name) (gl::test #'string=)* [メソッド]  
 create individual glvertices objects from mesh-list. if name is given, search mesh has the same name
- :convert-to-world** *%key (gl::create)* [メソッド]  
 move vertices in this object using self's coordinates. vertices data should be moved as the same as displayed
- :set-offset** *gl::cfs %key (gl::create)* [メソッド]  
 move vertices in this object using given coordinates, this method change values of vertices. coordinates's method such as :transform just change view of this object
- :convert-to-faceset** *%rest args* [メソッド]  
 create faceset using vertices of this object
- :convert-to-faces** [method]  
*%rest args %key (gl::wrt :local)*  
*&allow-other-keys*  
 create list of faces using vertices of this object

<b>:mirror-axis</b>	[method]
$\mathcal{E}key$ (gl::create t) (gl::invert-faces t) (gl::axis :y) creating mirror vertices respect to :axis	
<b>:calc-normals</b> $\mathcal{E}optional$ (gl::force nil) (gl::expand t) (gl::flat t)	[メソッド]
normal calculation if force option is true, clear current normalset. if exapnd option is ture, do :expand-vertices. if flat option is true, use-flat-shader	
<b>:use-smooth-shader</b>	[メソッド]
use smooth shader mode, use opengl function of glShadeModel(GL_SMOOTH) default	
<b>:use-flat-shader</b>	[メソッド]
use flat shader mode, use opengl function of glShadeModel(GL_FLAT)	
<b>:expand-vertices</b>	[メソッド]
expand vertices number as same number of indices, it enable to set individual normal to every vertices	
<b>:reset-offset-from-parent</b>	[メソッド]
move vertices in this object using self transformation, this method change values of vertices. coordinates's method such as :transform just change view of this object	
<b>:vertices</b>	[メソッド]
return list of vertices(float-vector), it returns vertices of bounding box of this object	
<b>:calc-bounding-box</b>	[メソッド]
calculate and set bounding box of this object	
<b>:actual-vertices</b>	[メソッド]
return list of vertices(float-vector), it returns all vertices of this object	
<b>:set-color</b> gl::color $\mathcal{E}optional$ (gl::transparent)	[メソッド]
set color as float vector of 3 elements, and transparent as float, all values are between 0 to 1	
<b>:make-pqpmodel</b> $\mathcal{E}key$ (gl::fat 0)	[メソッド]
<b>:box</b>	[メソッド]
<b>:collision-check-objects</b> $\mathcal{E}rest$ args	[メソッド]
<b>:draw</b> gl::vwr $\mathcal{E}rest$ args	[メソッド]
<b>:draw-on</b> $\mathcal{E}key$ (:viewer gl::vwr) *viewer*	[メソッド]
<b>:faces</b>	[メソッド]
<b>:expand-vertices-info</b> gl::minfo	[メソッド]
<b>:set-material</b> gl::mat $\mathcal{E}optional$ (pos -1)	[メソッド]



**:get-material** *Optional (pos -1)* [メソッド]

**:set-meshinfo** *gl::key gl::info Optional (pos -1)* [メソッド]

**:get-meshinfo** *gl::key Optional (pos -1)* [メソッド]

**:filename** *Optional gl::nm* [メソッド]

**:init** *gl::mlst Optional rest args Optional key ((:filename gl::fn)) Optional other-keys* [メソッド]

**gl::glbody** [クラス]

**:super** **body**  
**:slots** **gl::aglvertices**

**:glvertices** *Optional rest args* [メソッド]

**:draw** *gl::vwr* [メソッド]

**:set-color** *Optional rest args* [メソッド]

**:set-color** *Optional rest args* [メソッド]

**:draw** *gl::vwr* [メソッド]

**:glvertices** *Optional rest args* [メソッド]

**gl::find-color** *gl::color* [関数]

returns color vector of given color name, the name is defined in <https://github.com/euslisp/jskeus/blob/master/ir>

**gl::transparent** *gl::abody gl::param* [関数]

Set abody to transparent with param

**gl::make-glvertices-from-faceset** *gl::fs Optional key (gl::material)* [関数]

returns glvertices instance

fs is geomatry::faceset

**gl::make-glvertices-from-faces** *gl::flst Optional key (gl::material)* [関数]

returns glvertices instance

flst is list of geomatry::face

**gl::write-wrl-from-glvertices** *fname gl::glv Optional rest args* [関数]

write .wrl file from instance of glvertices

**gl::set-stereo-gl-attribute** [関数]

**gl::reset-gl-attribute** [関数]

**gl::delete-displaylist-id** *gl::dllst* [関数]

**gl::transpose-image-rows** *gl::img Optional gl::ret* [関数]

**gl::draw-globjects** *gl::vwr gl::draw-things Optional key (gl::clear t) (gl::flush t) (gl::draw-origin 150) (gl::draw-floor nil) (gl::floor-color #f(1.0 1.0 1.0))* [関数]

**gl::draw-glbody** *gl::vwr gl::abody* [関数]

**gl::dump-wrl-shape** *gl::strm gl::mesh Optional key ((:scale gl::scl) 1.0) (gl::use\_ambient nil) (gl::use\_normal nil) (gl::use\_texture nil) Optional other-keys* [関数]

## x:xwindow

[クラス]

:super      **x:xdrawable**  
:slots      x::display x::drawable x::gcon x::bg-color x::width x::height x::parent x::subwindows x

**:buttonpress** *x:event*

[メソッド]

**:motionnotify** *x:event*

[メソッド]

**:buttonrelease** *x:event*

[メソッド]

**:set-event-proc** *type x::method x::receiver*

[メソッド]

**:clientmessage** *x:event*

[メソッド]

**:quit** *%rest x::a*

[メソッド]

**:event-notify** *type x:event*

[メソッド]

**:create** *%rest args*

[メソッド]

## x:panel

[クラス]

:super      **x:xwindow**  
:slots      x::display x::drawable x::gcon x::bg-color x::width x::height x::parent x::subwindows x

**:quit** *%rest args*

[メソッド]

## x:xscroll-bar

[クラス]

:super      **x:xwindow**  
:slots      x::display x::drawable x::gcon x::bg-color x::width x::height x::parent x::subwindows x

**:redraw**

[メソッド]

## x::tabbed-panel

[クラス]

:super      **x:panel**  
:slots      x::tabbed-buttons x::tabbed-panels x::selected-tabbed-panel

**:create** *%rest args*

[メソッド]

**:add-tabbed-panel** *name*

[メソッド]

**:change-tabbed-panel** *x::obj*

[メソッド]

**:tabbed-button** *name %rest args*

[メソッド]

**:tabbed-panel** *name %rest args*

[メソッド]

**:resize** *x::w h* [メソッド]  
**:resize** *x::w h* [メソッド]

**:tabbed-panel** *name &rest args* [メソッド]

**:tabbed-button** *name &rest args* [メソッド]

**:change-tabbed-panel** *x::obj* [メソッド]

**:add-tabbed-panel** *name* [メソッド]

**:create** *&rest args* [メソッド]

**x::panel-tab-button-item** [クラス]

**:super** **x:button-item**  
**:slots** **nil**

**:draw-label** *&optional (x::state :up) (x::offset 0)* [メソッド]

**:draw-label** *&optional (x::state :up) (x::offset 0)* [メソッド]

**x::window-main-one** *&optional fd* [関数]

**x::event-far** *x::e* [関数]

**x::event-near** *x::e* [関数]

## 25.2 ユーティリティ関数

**mtimer** [クラス]

**:super** **object**  
**:slots** **buf**

**:init** [メソッド]

Initialize timer object.

**:start** [メソッド]

Start timer.

**:stop** [メソッド]

Stop timer and returns elapsed time in seconds.

**:stop** [メソッド]

Stop timer and returns elapsed time in seconds.

**:start** [メソッド]

Start timer.

**:init** [メソッド]

Initialize timer object.

**interpolator** [クラス]

```

:super    propertied-object
:slots    (position-list :type cons) (time-list :type cons) (position :type float-vector) (time :type float)

```

**:init** [メソッド]

Abstract class of interpolator

**:reset** [method]

```

ℳrest args ℳkey ((:position-list pl) (send self :position-list))
((:time-list tl) (send self :time-list))
&allow-other-keys

```

Initialize interpolator

position-list: list of control point

time-list: list of time from start for each control point, time in first contrall point is zero, so length of this list is length of control point minus 1

**:position-list** [メソッド]

returns position list

**:position** [メソッド]

returns current position

**:time-list** [メソッド]

returns time list

**:time** [メソッド]

returns current time

**:segment-time** [メソッド]

returns time[sec] with in each segment

**:segment** [メソッド]

returns index of segment which is currently processing

**:segment-num** [メソッド]

returns number of total segment

**:interpolatingp** [メソッド]

returns if it is currently processing

**:start-interpolation** [メソッド]

start interpolation

**:stop-interpolation** [メソッド]

stop interpolation

**:pass-time *dt*** [メソッド]

process interpolation for dt[sec]

**:pass-time *dt*** [メソッド]

process interpolation for dt[sec]

**:stop-interpolation** [メソッド]

stop interpolation

**:start-interpolation** [メソッド]

start interpolation

**:interpolatingp** [メソッド]

returns if it is currently processing

**:segment-num** [メソッド]

returns number of total segment

**:segment** [メソッド]

returns index of segment which is currently processing

**:segment-time** [メソッド]

returns time[sec] with in each segment

**:time** [メソッド]

returns current time

**:time-list** [メソッド]

returns time list

**:position** [メソッド]

returns current position

**:position-list** [メソッド]

returns position list

**:reset** [method]

```
&rest args &key ((:position-list pl) (send self :position-list))
((:time-list tl) (send self :time-list))
&allow-other-keys
```

Initialize interpolator

position-list: list of control point

time-list: list of time from start for each control point, time in first contrall point is zero, so length of this list is length of control point minus 1

**:init** [メソッド]

Abstract class of interpolator

**linear-interpolator** [クラス]

```
:super    interpolator
:slots    nil
```

**:interpolation** [メソッド]

Linear interpolator

**:interpolation** [メソッド]

Linear interpolator

**minjerk-interpolator** [クラス]

```
:super    interpolator
```

:slots      velocity acceleration velocity-list acceleration-list

**:velocity** [メソッド]  
returns current velocity

**:velocity-list** [メソッド]  
returns velocity list

**:acceleration** [メソッド]  
returns current acceleration

**:acceleration-list** [メソッド]  
returns acceleration list

**:reset** [method]  
*ℳrest args ℳkey* ((:velocity-list vl) (send self :velocity-list))  
((:acceleration-list al) (send self :acceleration-list))  
&allow-other-keys  
minjerk interpolator  
position-list : list of control point  
velocity-list : list of velocity in each control point  
acceleration-list : list of acceleration in each control point

**:interpolation** [メソッド]  
Minjerk interpolator, a.k.a Hoff & Arbib

Example code is:

```
(setq l (instance minjerk-interpolator :init))
(send l :reset :position-list (list #f(1 2 3) #f(3 4 5) #f(1 2 3)) :time-list (list 0.1 0.18))
(send l :start-interpolation)
(while (send l :interpolatingp) (send l :pass-time 0.02) (print (send l :position))))
```

**:interpolation** [メソッド]  
Minjerk interpolator, a.k.a Hoff & Arbib

Example code is:

```
(setq l (instance minjerk-interpolator :init))
(send l :reset :position-list (list #f(1 2 3) #f(3 4 5) #f(1 2 3)) :time-list (list 0.1 0.18))
(send l :start-interpolation)
(while (send l :interpolatingp) (send l :pass-time 0.02) (print (send l :position))))
```

**:reset** [method]  
*ℳrest args ℳkey* ((:velocity-list vl) (send self :velocity-list))  
((:acceleration-list al) (send self :acceleration-list))  
&allow-other-keys  
minjerk interpolator  
position-list : list of control point

velocity-list : list of velocity in each control point  
 acceleration-list : list of acceleration in each control point

**:acceleration-list** [メソッド]  
 returns acceleration list

**:acceleration** [メソッド]  
 returns current acceleration

**:velocity-list** [メソッド]  
 returns velocity list

**:velocity** [メソッド]  
 returns current velocity

**forward-message-to** *to args* [関数]  
 forward *\_args\_* message to *\_to\_* object

**forward-message-to-all** *to args* [関数]  
 forward *\_args\_* message to all *\_to\_* object

**permutation** *lst n* [関数]  
 Returns permutation of given list

**combination** *lst n* [関数]  
 Returns combination of given list

**find-extreams** [function]  
*datum &key* (key #'identity)  
 (identity #'=)  
 (bigger #'>)  
 Returns the elements of datum which maximizes key function

**eus-server** *&optional (port 6666) &key (host (unix:gethostname))* [関数]  
 Create euslisp interpreter server, data sent to socket is evaluated as lisp expression

**connect-server-until-success** [function]  
*host port &key* (max-port (+ port 20))  
 (return-with-port nil)  
 Connect euslisp interpreter server until success

**format-array** *arr &optional (header ) (in 7) (fl 3) (strm \*error-output\*) (use-line-break t)* [関数]  
 print formatted array

**his2rgb** *h &optional (i 1.0) (s 1.0) ret* [関数]  
 convert his to rgb (0 <= h <= 360, 0.0 <= i <= 1.0, 0.0 <= s <= 1.0)

**hvs2rgb** *h &optional (i 1.0) (s 1.0) ret* [関数]  
 convert hvs to rgb (0 <= h <= 360, 0.0 <= i <= 1.0, 0.0 <= s <= 1.0)

**rgb2his** *r &optional g b ret* [関数]  
 convert rgb to his (0 <= r,g,b <= 255)

**rgb2hvs** *r &optional g b ret* [関数]

convert rt to hvs (0 <= r,g,b <= 255)

**color-category10** *i* [関数]

Choose good color from 10 colors

**color-category20** *i* [関数]

Choose good color from 20 colors

**kbhit** [関数]

Checks the console for a keystroke. returns keycode value if a key has been pressed, otherwise it returns nil. Note that this does not work well on Emacs Shell mode, run EusLisp program from terminal shell.

**piped-fork-returns-list** *cmd* *&optional args* [関数]

piped fork returning result as list

**make-robot-model-from-name** *name* *&rest args* [関数]

make a robot model from string: (make-robot-model "pr2")

**mapjoin** *expr seq1 seq2* [関数]

**need-thread** *n* *&optional (lsize (\*512 1024)) (csize lsize)* [関数]

**termios-c\_iflag** *lisp::s* [関数]

**set-termios-c\_iflag** *lisp::s lisp::val* [関数]

**termios-c\_oflag** *lisp::s* [関数]

**set-termios-c\_oflag** *lisp::s lisp::val* [関数]

**termios-c\_cflag** *lisp::s* [関数]

**set-termios-c\_cflag** *lisp::s lisp::val* [関数]

**termios-c\_lflag** *lisp::s* [関数]

**set-termios-c\_lflag** *lisp::s lisp::val* [関数]

**termios-c\_line** *lisp::s* [関数]

**set-termios-c\_line** *lisp::s lisp::val* [関数]

**termios-c\_cc** *lisp::s &optional lisp::i* [関数]

**set-termios-c\_cc** *lisp::s lisp::i &rest lisp::val* [関数]

**termios-c\_ispeed** *lisp::s* [関数]

**set-termios-c\_ispeed** *lisp::s lisp::val* [関数]

**termios-c\_ospeed** *lisp::s* [関数]

**set-termios-c\_ospeed** *lisp::s lisp::val* [関数]

**gnuplot** [クラス]

:super **propertied-object**

:slots strm data data-length last-command debug

**:init** [method]

*host* *&key* (clear t)

((:debug \_debug))

Initialize gnuplot interface object with given host name

**:clear** [メソッド]

Clear graph

**:draw** *&rest vs* [メソッド]



Draw graph with given float vectors,  
:range, :xrange, :yrange, : range of each axis  
:title : title of graph  
:line-width : line width  
:direction : direction of the graph (:right, :left)  
:xscale, :xoffset : scale and offset for data  
:y2tics : list variable to specify when y2 range is used  
:y2range : set y2 tics and specify range  
:type : specify type of the graph (:lines, :2dmap)

**:save** *f* *ℰkey* (type postscript eps color "Times-Roman" 24) [メソッド]  
save graph as eps file

**:replot** [メソッド]

**:reset** [メソッド]

**:command** *msg* [メソッド]

**:quit** [メソッド]

**:proc-length** *ℰoptional n* [メソッド]

**:proc-clear** [メソッド]

**:proc-one** *vs ℰrest args* [メソッド]

**:save** *f* *ℰkey* (type postscript eps color "Times-Roman" 24) [メソッド]  
save graph as eps file

**:draw** *ℰrest vs* [メソッド]

Draw graph with given float vectors,  
:range, :xrange, :yrange, : range of each axis  
:title : title of graph  
:line-width : line width  
:direction : direction of the graph (:right, :left)  
:xscale, :xoffset : scale and offset for data  
:y2tics : list variable to specify when y2 range is used  
:y2range : set y2 tics and specify range  
:type : specify type of the graph (:lines, :2dmap)

**:clear** [メソッド]  
Clear graph

**:init** [method]

*host ℰkey* (clear t)  
((:debug \_debug))  
Initialize gnuplot interface object with given host name

**:proc-one** *vs ℰrest args* [メソッド]

**:proc-clear** [メソッド]

**:proc-length** *ℰoptional n* [メソッド]

**:quit** [メソッド]

**:command** *msg* [メソッド]

**:reset** [メソッド]

**:replot** [メソッド]

**gnuplot** *ℰkey (host (unix:gethostname))* [関数]

Returns gnuplot interface instance

ex)

(setq \*g\*(gnuplot))

(send \*g\*:draw #f(0 1 2 3 4 5) #f(5 4 3 2 1 0) :xrange '(0 10) :yrange '(0 10) :title '( "data1" "data2"))

see irteus/gnuplotlib.l for more info

**graph-view** [function]

*ordinate-list ℰoptional (abscissa-list (let ((idx -1)) (mapcar #'(lambda (x) (incf idx)) (make-list (len*

(xlabel X)

(ylabel Y)

(zlabel Z)

(dump-graph nil)

(graph-fname (format nil A.eps (substitute 95 (elt 0) title)))

(mode lines)

keylist

xrange

yrange

zrange

x11

additional-func

no-dump

((:graph-instance gp) (if (boundp '\*gp\*) \*gp\*(setq \*gp\*(gnuplot))))

(fname (format nil data A (system:address gp)))

plot function for 2d or 3d plot

ordinate-list : list of data for ordinate axis

2D = (list (list y00 y01 ... y0n), ... (list ym0 ym1 ... ymn))

3D = (list (list z00 z01 ... z0n), ... (list zm0 zm1 ... zmn))

abscissa-list : list of data for abscissa axes

2D = (list x0 x1 ... xn)

3D = (list xylist0 ... xylistn) ;; xylist = (list x y)

:title : title of graph

:xlabel, :ylabel, :zlabel : label for each axis

:keylist : legend of each data  
 :xrange, :yrange, :zrange : range of each axis  
 :mode : "lines" or "points"

## 25.3 数学関数

**inverse-matrix** *mat* [関数]

returns inverse matrix of mat

**inverse-matrix-complex** *cmat* [関数]

returns inverse matrix of complex square matrix

**m\*-complex** *cmat1 cmat2* [関数]

returns complex matrix 1 \*complex matrix 2

**diagonal** *v* [関数]

make diagonal matrix from given vecgtor, diagonal #f(1 2) -> #2f((1 0)(0 2))

**minor-matrix** *m ic jc* [関数]

return a matrix removing ic row and jc col elements from m

**atan2** *y x* [関数]

returns atan2 of y and x (atan (/ y x))

**outer-product-matrix** *v* *Optional (ret (unit-matrix 3))* [関数]

returns outer product matrix of given v

```
matrix(a) v = a *v
```

```
0 -w2 w1
```

```
w2 0 -w0
```

```
-w1 w0 0
```

**matrix2quaternion** *m* [関数]

returns quaternion (w x y z) of given matrix

**quaternion2matrix** *q* [関数]

returns matrix of given quaternion (w x y z)

**matrix-log** *m* [関数]

returns matrix log of given m, it returns [-pi, pi]

**matrix-exponent** *omega* *Optional (p 1.0)* [関数]

returns exponent of given omega

**midrot** *p r1 r2* [関数]

returns mid (or p) rotation matrix of given two matrix r1 and r2

**pseudo-inverse** *mat* *%optional weight-vector ret umat mat-tmp* [関数]

returns pseudo inverse of given mat

**sr-inverse** *mat* *%optional (k 1.0) weight-vector ret umat tmat umat umat2 mat-tmp mat-tmp-rc mat-tmp-rr mat-tmp-rr2* [関数]

returns sr-inverse of given mat

**manipulability** *jacobi* *%optional tmp-mrr tmp-mcr* [関数]

return manipulability of given matrix

**random-gauss** *%optional (m 0) (s 1)* [関数]

make random gauss, m:mean s:standard-deviation

**gaussian-random** *dim* *%optional (m 0) (s 1)* [関数]

make random gauss vector, replacement for quasi-random defined in matlab.c

**eigen-decompose-complex** *m* [関数]

returns eigen decomposition from real square matrix

**solve-non-zero-vector-from-det0-matrix** *m* [関数]

solves non-zero-vector v from real square determinant-zero-matrix mat, when mat\*v=O and det(mat)=0

**concatenate-matrix-column** *%rest args* [関数]

Concatenate matrix in column direction.

**concatenate-matrix-row** *%rest args* [関数]

Concatenate matrix in row direction.

**concatenate-matrix-diagonal** *%rest args* [関数]

Concatenate matrix in diagonal.

**vector-variance** *vector-list* [関数]

returns vector, each element represents variance of elements in the same index of vector within vector-list

**covariance-matrix** *vector-list* [関数]

make covariance matrix of given input vector-list

**normalize-vector** *v* *%optional r (eps 1.000000e-20)* [関数]

calculate normalize-vector #f(0 0 0)->#f(0 0 0).

**pseudo-inverse-org** *m* *%optional ret winv mat-tmp-cr* [関数]

**sr-inverse-org** *mat* *%optional (k 1) me mat-tmp-cr mat-tmp-rr* [関数]

**eigen-decompose** *m* [関数]

**lms** *point-list* [関数]

**lms-estimate** *res point-* [関数]

**lms-error** *result point-list* [関数]

**lmeds** *point-list* *%key (num 5) (err-rate 0.3) (iteration) (ransac-threshold) (lms-func #'lms) (lmeds-error-func #'lmeds-error) (lms-estimate-func #'lms-estimate)* [関数]

**lmeds-error** *result point-list* *%key (lms-estimate-func #'lms-estimate)* [関数]

**lms-error-mat** *result mat &key (lms-estimate-func #'lms-estimate)*

[関数]

## 25.4 画像関数

**read-image-file** *fname*

[関数]

read image of given fname. It returns instance of **grayscale-image** or **color-image24**.

**write-image-file** *fname image::img*

[関数]

write img to given fname

**read-png-file** *fname*

[関数]

**write-png-file** *fname image::img*

[関数]