



# GraspPlugin Manual

[ホーム](#) > [Grasplan](#) > [Grasplan 環境構築](#)

## GraspPlannerComp のビルド

月, 02/21/2011 - 18:50 — asahi

把持動作計画モジュール GraspPlannerComp のコンパイル方法について、以下に記す。

### 環境整備

ここでは、[Choreonoid のインストール](#) まですでに完了しているとする。

### ビルド

GraspPlanner 本体のソースのあるディレクトリに移動し、make する。

```
% cd ~/workspace
% cd Choreonoid/extplugin/graspPlugin/GraspConsumer/GraspPlan20100623/
% make
```

おおむね以下のようなプロセスでビルドが実行される。

```
`rtm-config --idl` `rtm-config --idlflags` -I`rtm-config --prefix`/include/rtm/idl GraspController.idl
rtm-skelwrapper --include-dir="" --skel-suffix=Skel --stub-suffix=Stub --idl-file=GraspController.idl
GraspControllerSkel.h was generated.
GraspControllerSkel.cpp was generated.
GraspControllerStub.h was generated.
GraspControllerStub.cpp was generated.
rm -f GraspPlanner.o
g++ `rtm-config --cflags` -I. -c -o GraspPlanner.o GraspPlanner.cpp
rm -f GraspPlanningImpl.o
g++ `rtm-config --cflags` -I. -c -o GraspPlanningImpl.o GraspPlanningImpl.cpp
rm -f GraspControllerSkel.o
g++ `rtm-config --cflags` -I. -c -o GraspControllerSkel.o GraspControllerSkel.cpp
rm -f GraspControllerSVC_impl.o
g++ `rtm-config --cflags` -I. -c -o GraspControllerSVC_impl.o GraspControllerSVC_impl.cpp
rm -f GraspPlanner.so
g++ -shared -o GraspPlanner.so GraspPlanningImpl.o GraspPlanner.o GraspControllerSkel.o GraspControllerSVC_impl.o `rtm-con
rm -f GraspPlannerComp.o
g++ `rtm-config --cflags` -I. -c -o GraspPlannerComp.o GraspPlannerComp.cpp
g++ -o GraspPlannerComp GraspPlanningImpl.o GraspPlanner.o GraspControllerSkel.o GraspControllerSVC_impl.o GraspPlannerCom
```

最終成果物である、GraspPlannerComp を実行できれば、成功。

```
% ./GraspPlannerComp
```

実行メッセージは特に出ない。

[印刷用ページ](#)

---

