



GraspPlugin Manual

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

Glasplan のインストールとビルド

水, 02/02/2011 - 14:20 — drupal

Glasplan のインストール手順を以下に記す。

必須ソフトウェアのインストール

Glasplan のインストールに先立ち、OpenRTM と Choreonoid をインストールする必要がある。

1. [OpenRTM のインストール](#)
2. [Choreonoid のインストールとビルド](#)

これらがすでにインストール済みであれば、この項はスキップして [Glasplan インストール](#) から作業を始めることができる。

Glasplan インストール

Glasplan は Choreonoid のプラグインとして提供される。

graspPlugin のチェックアウト

Choreonoid の extplugin 以下に、graspPlugin のソースをチェックアウトする。

九州大学のサイトからだと

```
% cd ~/workspace/Choreonoid/extplugin
% svn co http://subaru.ait.kyushu-u.ac.jp/svn/grasp-plugin/trunk/graspPlugin
```

であり、産総研のサイトからであれば(openrtp.jp/svn の認証が必要)

```
% cd ~/workspace/Choreonoid/extplugin
% svn co https://openrtp.jp/svn/hrg/grasp-plugin/trunk/graspPlugin
```

インストールスクリプトを実行

graspPlugin のインストールスクリプトを実行する。(パスワードが必要)

```
% ./graspPlugin/Grasp/install-requisities-ubuntu.sh
```

ccmake を使ったビルド

grasplan をプラグインとして導入するため、ccmake で Choreonoid のビルド設定を変更する。

```
% cd ~/workspace/Choreonoid
% ccmake .
```

ccmake では、画面の左半分に白地で表示される項目がキーで、右半分に黒地で表示される項目がキーに対する値となる。

上下のカーソルキーを使って目当ての項目に移動したら、エンターキーを押すと値を編集することができる。

値を修正したら、もう一度エンターキーを押すと、再びカーソルキーを上下に動かせるようになる。

2度cキーを押して configure すると、GRASP_PLUGINS と GRASP_ROBOT_MODEL_PLUGINS の二つの項目ができる。

```

asahi@ttt-desktop: ~/workspace/Choreonoid
ファイル(F) 編集(E) 表示(V) 端末(T) ヘルプ(H)
Page 1 of 2

ADDITIONAL_CXX_FLAGS_RELEASE
BODY_CUSTOMIZERS
BUILD_CORBA_PLUGIN OFF
BUILD_GL_GEAR_SAMPLE OFF
BUILD_GRXUI_PLUGIN OFF
BUILD_HELLO_WORLD_SAMPLE OFF
BUILD_MEDIA_PLUGIN ON
CHECK_UNRESOLVED_SYMBOLS OFF
CMAKE_BUILD_TYPE Release
CMAKE_INSTALL_PREFIX /usr/local
ENABLE_INSTALL_RPATH OFF
GRASP_PLUGINS Grasp;PRM;GraspConsumer
GRASP_ROBOT_MODEL_PLUGINS PA10/Plugin;PA10_VVV/Plugin
INSTALL_SDK ON
LIBYAML_DIR
OMNIOORB_DIR /usr
OSG_DIR

GRASP_ROBOT_MODEL_PLUGINS: Sub-directories containing plugins to compile in the
Press [enter] to edit option
Press [c] to configure
Press [h] for help Press [q] to quit without generating
Press [t] to toggle advanced mode (Currently Off)

```

それぞれに対して、以下の値を設定する。

キー GRASP_PLUGINS

値 Grasp;PRM;GraspConsumer;GripperManipulation;GeometryHandler

キー GRASP_ROBOT_MODEL_PLUGINS

値 PA10/Plugin;PA10_VVV/Plugin;HIRO/Plugin

値を編集したら、「c」キーを押して configure を行う。

数秒後に configure が無事に終了すると、画面の下の方のキーメニューに新しく「Press [g] to generate and exit」の項目が出る。

```

asahi@ttt-desktop: ~/workspace/Choreonoid
ファイル(F) 編集(E) 表示(V) 端末(T) ヘルプ(H)
Page 1 of 2

ADDITIONAL_CXX_FLAGS_RELEASE
BODY_CUSTOMIZERS
BUILD_CORBA_PLUGIN OFF
BUILD_GL_GEAR_SAMPLE OFF
BUILD_GRXUI_PLUGIN OFF
BUILD_HELLO_WORLD_SAMPLE OFF
BUILD_MEDIA_PLUGIN ON
CHECK_UNRESOLVED_SYMBOLS OFF
CMAKE_BUILD_TYPE Release
CMAKE_INSTALL_PREFIX /usr/local
ENABLE_INSTALL_RPATH OFF
GRASP_PLUGINS Grasp;PRM;GraspConsumer
GRASP_ROBOT_MODEL_PLUGINS PA10/Plugin;PA10_VVV/Plugin
INSTALL_SDK ON
LIBYAML_DIR
OMNIOORB_DIR /usr
OSG_DIR

ADDITIONAL_CXX_FLAGS_RELEASE: Additional c++ compiler optimization flags
Press [enter] to edit option CMake Version 2.8.0
Press [c] to configure Press [g] to generate and exit
Press [h] for help Press [q] to quit without generating
Press [t] to toggle advanced mode (Currently Off)

```

「g」キーを押すと、makefileが生成され、ccmake が終了する。

ここで `make` を実行して、Choreonoid とプラグインをビルドする。

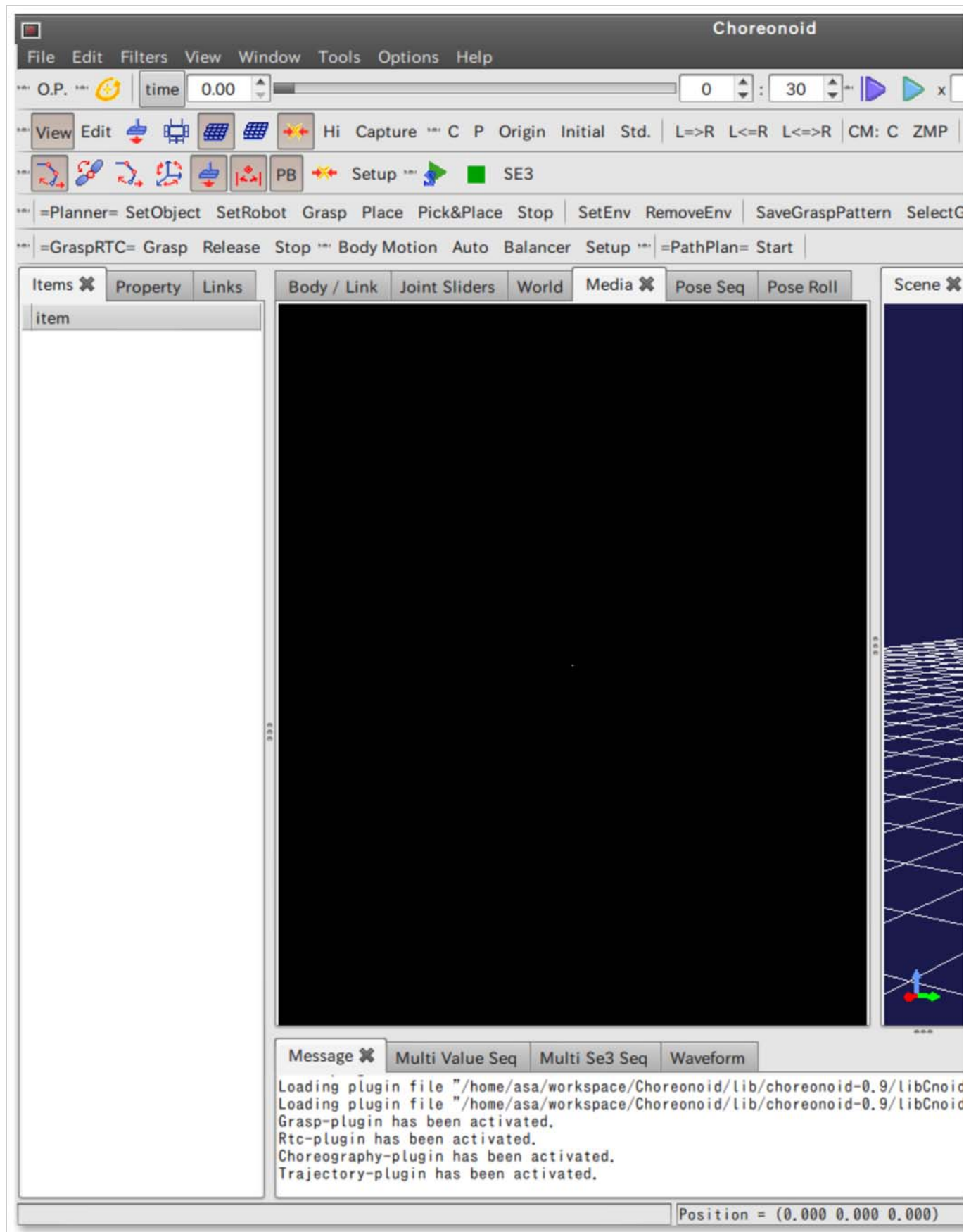
```
% make
```

実行

choreonoid を実行する。

```
% bin/choreonoid
```

以下のような画面が出たら成功。



[< Choreonoid のインストールとビルド](#)

[↑ 上位](#)

[GraspPlannerComp のビルド >](#)

[印刷用ページ](#)

[Choreonoid](#) [Gasplan](#) [OpenRTM](#) [Ubuntu](#) [インストール](#)



