



GraspPlugin Manual

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

Choreonoid のインストールとビルド

木, 03/03/2011 - 17:52 — asahi

ロボットの動作をGUIで編集する統合ソフトウェア Choreonoid の導入手順を以下に記す。

環境整備

Choreonoid の導入には、mercurial(hg コマンド) を必要とする。まだインストールしていなければ、apt で入手する。

```
% sudo apt-get install mercurial
```

Choreonoid インストール ソースの入手

mercurial でソースをチェックアウト(ダウンロード)する。(認証のため、choreonoid.org のアカウントが必要)

```
% hg clone https://choreonoid.org/hg/choreonoid
HTTP 認証を要求しました
認証領域: Mercurial
ユーザ: one
パスワード:
複製先ディレクトリ: choreonoid
全チェンジセットを取得中
チェンジセットを追加中
マニフェストを追加中
ファイルの変更を追加中
270 のチェンジセット(3526 の変更を 1625 ファイルに適用)を追加
ブランチ qt-unified へ更新中
ファイル状態: 更新数 1012、マージ数 0、削除数 0、衝突未解決数 0
```

必須パッケージのインストール

choreonoid/misc/pkglist に、一括インストールスクリプトが用意されているので、実行する。

```
% cd choreonoid/misc/pkglist
% sudo ./install-requisities-ubuntu-10.04.sh
(中略)
続行しますか [Y/n]?
```

相当量のパッケージをインストールするが、途中で失敗するなら update してから、再度スクリプトを実行する。

```
% sudo apt-get update
% sudo ./install-requisities-ubuntu-10.04.sh
```

libgstreamermm-0.10-dev と libqt4-phonon-dev も必要なので、手動で入れる。

```
% sudo apt-get install libgstreamermm-0.10-dev libqt4-phonon-dev
```

完了したら、Choreonoid ディレクトリに戻る。

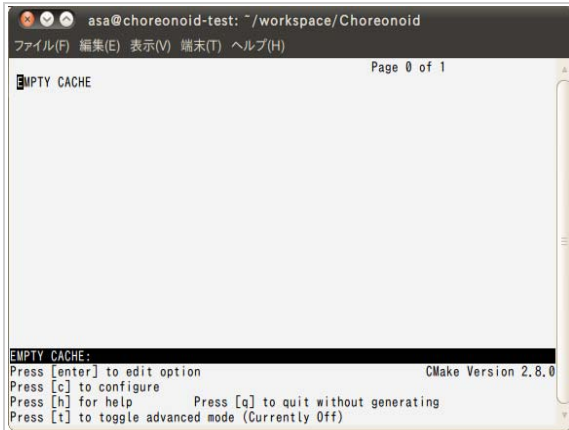
```
% cd ../../
```

ccmake を使ったビルド

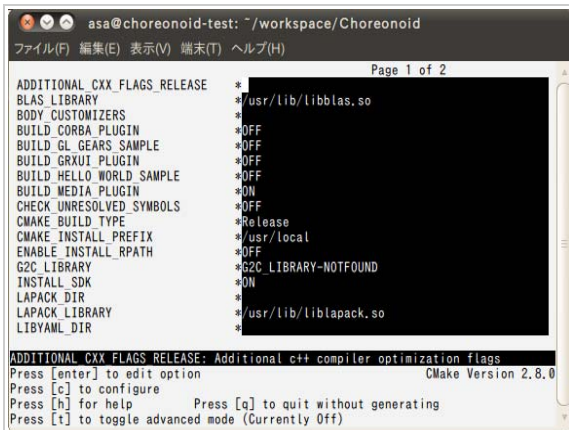
Makefile を生成するため、ccmake を起動する。

```
% ccmake .
```

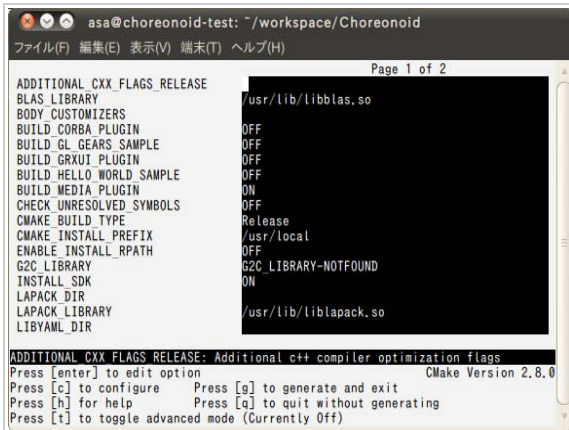
ccmake は、最初の起動では EMPTY CACHE とだけ表示される。



ここで「c」キーを押して configure を行くと、数秒後にキーと値のメニューが表示される。



もう一度cを押すと、画面の下のキーメニューに新しく「Press [g] to generate and exit」の項目が出る。



そこで「g」キーを押すと、ccmake が終了する。これで Makefile が生成されているので、make を行う。

```
% make
```

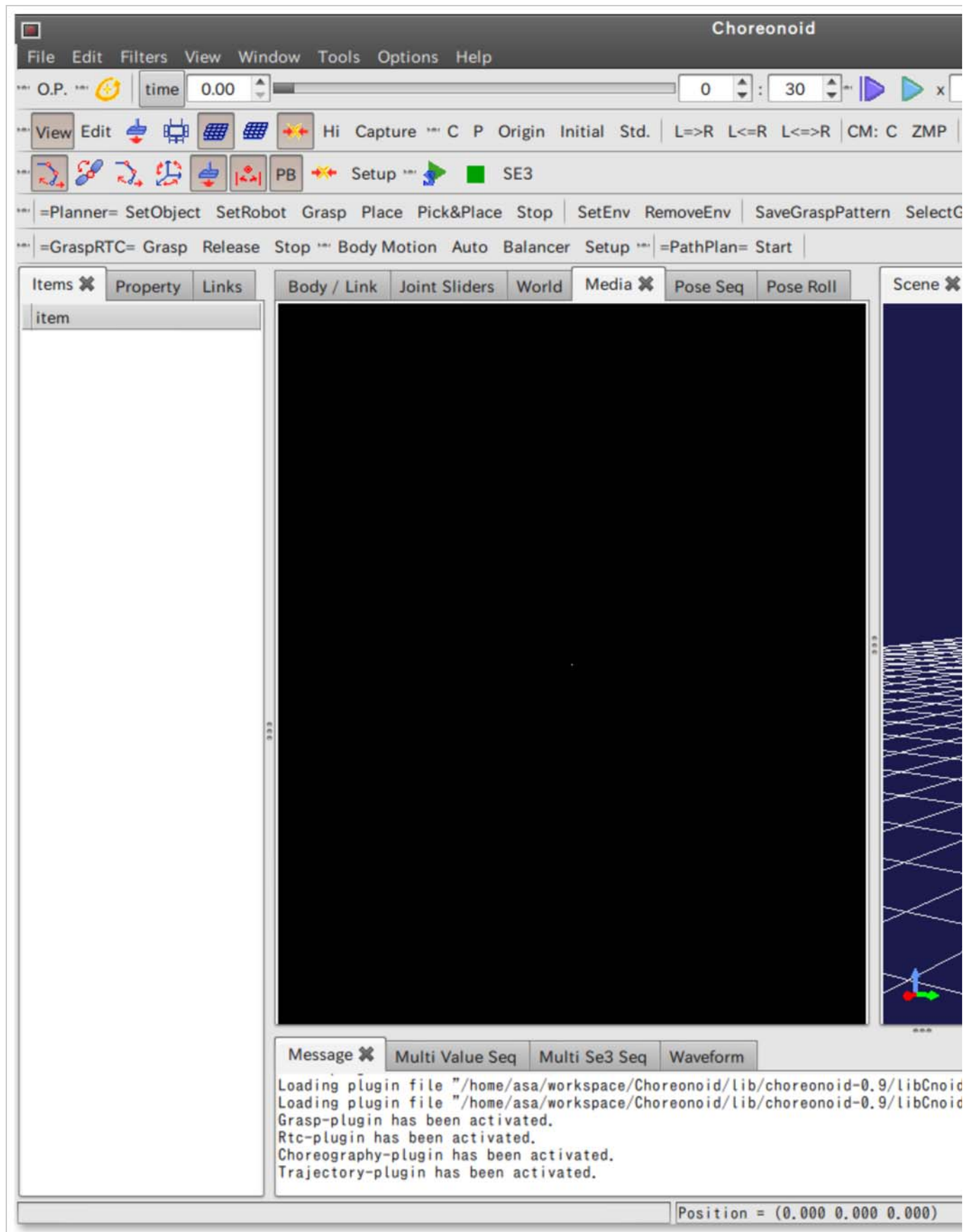
時間はかなりかかる。

Choreonoid の起動

make が完了したら、choreonoid を実行する。

```
% bin/choreonoid
```

以下のような Choreonoid 起動画面が出たら成功。


[◀ OpenRTM のインストール](#)
[↑ 上位](#)
[Glasplan のインストールとビルド ▶](#)
[印刷用ページ](#)
[ログイン \(登録\) してコメントを投稿](#)

