

graspPlugin for Choreonoid

ホーム › graspPlugin › graspPlugin 環境構築

Choreonoid のインストールとビルド

表示

編集

アウトライン

リビジョン

翻訳

木, 03/03/2011 - 17:52 — asahi

ロボット動作振り付け統合ソフトウェア Choreonoid の導入手順を以下に記す。 ここでは一度にgraspPluginの導入はせず、Choreonoidのみをビルドして実行する。

Choreonoid インストール ソースの入手

Choreonoid ホームページ のダウンロードページから、ソースパッケージ http://choreonoid.org/_downloads/choreonoid-1.3.1.zip をダウンロードして、展開する。

展開先に~/srcを指定することで、~/src/choreonoid-1.3.1ディレクトリが作られ、ビルドに必要なファイルが展開される。

端末を立ち上げ、この $^{\sim}$ /src/choreonoid-1.3.1ディレクトリをカレントディレクトリとする。

% cd choreonoid-1.3.1

必須パッケージのインストール

misc/script 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/script

% 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.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。

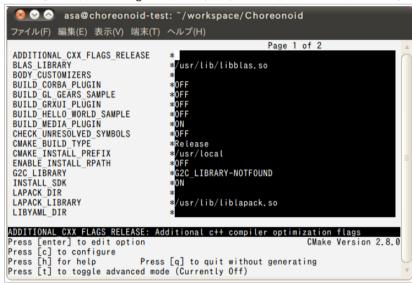
```
asa@choreonoid-test: ~/workspace/Choreonoid
ファイル(F) 編集(E) 表示(V) 端末(T) ヘルプ(H)

Page 0 of 1

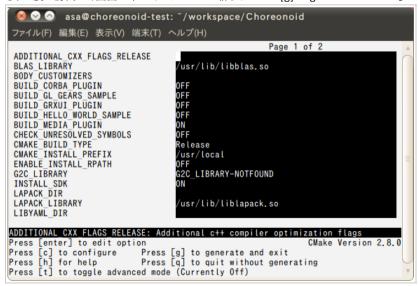
MPTY CACHE

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)
```

ここで「c」キーを押して configure を行うと、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 $\lceil g \rfloor$ 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

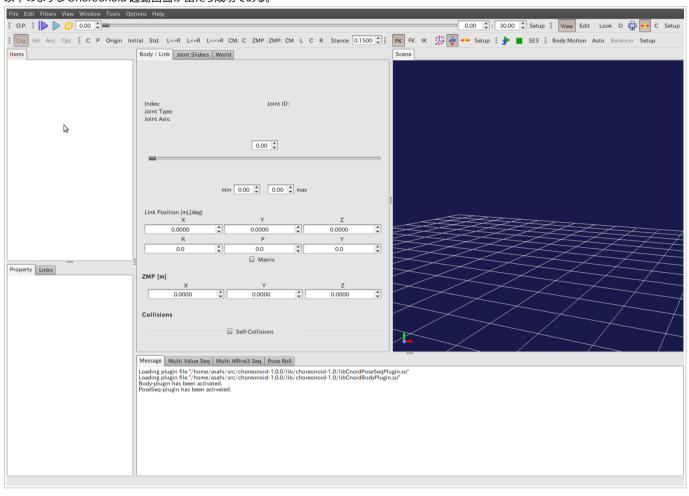
PCによっては時間がかかる。

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である。



OpenRTM のインストール

↑上 位 graspPlugin のインストールとビルド>

下位ページの追加 印刷用ページ 新しいコメントの追加 English

Highlight changes

