



# GraspPlugin Manual

[ホーム](#) > [Grasplan](#)

## Choreonoid ヘルプ

火, 03/08/2011 - 16:52 — asahi

Choreonoid のツールバーとコマンドラインのヘルプです。

### ツールバー

ツールバーにさまざまな機能が実装されています。

プラグインによって新しいツールバーを追加することもできます。

### ツールバー(第一段)

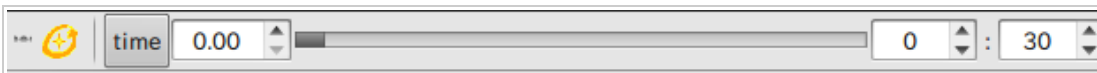
#### ファイルバー



O.P.

Overwriting project: ファイルメニューの Save Project と同じです。

#### タイムバー



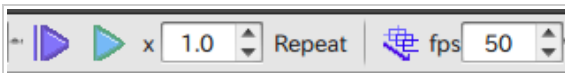
refresh state at the current time

time

クリックするとタイムバー設定ダイアログが出ます。

また、スライドバーなどを使ってアニメーションの開始位置をセットできます。

#### プレイバックバー



start animation

resume animation

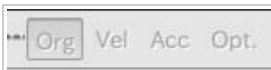
Repeat

Enable the mode to repeat playback automatically

toggle all frames mode

fps

#### グラフィックツールバー



このツールバーは使用できません。

Org

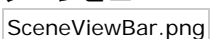
Vel

Acc

Opt.

### ツールバー(第二段)

#### シーンビューバー



Scene 画面を操作します。

View

View Mode にします

Edit

Edit Mode にします

return to home view

視点を起動直後の状態に戻します

Wireframe mode on/off

オンにするとモデルがワイヤーフレーム表示になります

floor grid on/off

オンにすると床面にグリッドを表示します

ortho view on/off

オンにすると垂直投影(Orthographic projection)表示になります

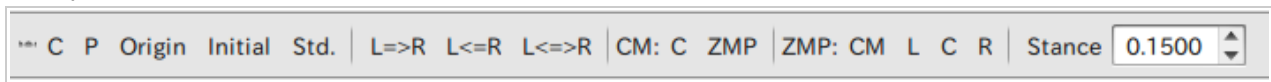
collision visualization on/off

Hi-priority rendering mode

capture screen image into a file

現在のScene画面をファイルに取り込みます

## ボディバー



C

P

Origin

Initial

Std.

L=>R

L<=R

L<=>R

CM:

C

ZMP

ZMP:

CM

L

C

R

Stance

## ツールバー(第三段)

### キネマティクスバー

KinematicsBar.png

Auto mode (IK/FK setup predefined for each link)

FK/IK モードを自動的に切り替えます

Forward kinematics mode(FK)

順運動学モード。人間の腕で例えれば、肩関節の角度、肘関節の角度を決めることで、手首の位置を決めます

Inverse kinematics mode(IK)

逆運動学モード。はじめに目標の位置に手首を移動させ、その位置をもとに肘や肩の角度を逆算します

Enable attitude edit

選択したモデルの周囲にピッチ、ヨー、ロールを調整するためのリングを表示します

Snap foot to the floor

Limit joint positions within the movable range specifications  
 Penetration block mode  
 Hilight colliding links  
 Setup

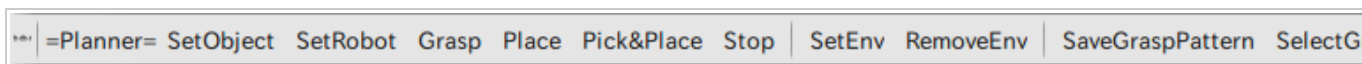
## シミュレーションバー



Start Simulation  
 Stop Simulation  
 Output all link positions as SE3 pose seq data

## ツールバー(第四段)

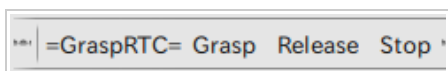
### プランナーバー



Grasp プラグインのツールバーです。[Grasp プラグイン解説](#)を参照してください。

## ツールバー(第五段)

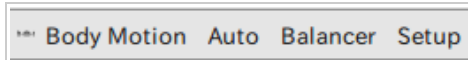
### GraspRTCバー



Grasp RTCプラグインのツールバーです。外部のRTコンポーネントに把持計画をさせます。[GraspRTC プラグイン解説](#)を参照してください。

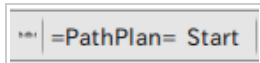
Grasp  
 GraspRTC で把持計画をします  
 Release  
 Stop  
 把持計画を中止します

## ボディモーションジェネレーションバー



Body Motion  
 Auto  
 Balancer  
 Setup

## トラジェクトリバー



アームの動作計画を行うPRMプラグインのツールバーです。[PRM プラグイン解説](#)を参照してください。

Start  
 動作計画をします

## コマンドライン

choreonoid を起動するとき、コマンドラインから以下のオプションを指定できます。

--project arg  
 プロジェクトファイル(\*.prj)を読み込む  
 --model arg  
 3Dモデルファイル(\*.wrl)を読み込む  
 --hrpmodel arg  
 OpenHRPモデルファイル(\*hrp.wrl)を読み込む  
 --media arg  
 メディアファイルを読み込む

- audio arg  
音声ファイルを読み込む
- audio-device arg  
音声出力デバイスの番号を指定する
- h [ --help ]  
このヘルプメッセージを表示する

---

[< Grasplan](#)

[↑ 上](#)  
[位](#)

[Choreonoid 基本操作 >](#)

---

[印刷用ページ](#)   [ログイン \(登録\)](#)してコメントを投稿

