あっち向いてほいシステム 仕様解説マニュアル

名城大学理工学研究科 メカトロニクス工学専攻 2017年12月26日

1. はじめに

目的

本書の目的は、あっち向いてほいシステムのハードウェア及びソフトウェアを説明することである.

2. ハードウェア

今回使用したハードウェアは(株) アールティが販売する 5 自由度ロボットアーム CRANE+ と米国マイクロソフトが販売する Kinect V2 である. CRANE+を図 1 に、Kinect V2 を図 2 に示す.



図 1 CRANE+



図 2 KinectV2

CRANE+や Kinect V2 の詳細な仕様については、CRANE+付属のマニュアルや Kinect V2 マニュアルを参照すること

3. RTC の解説

あっち向いてほいシステムにおいて、新規に開発したRTCの仕様を解説する.

3.1 Arm_RTC

あっち向いてほいシステムで用いるアーム制御用及び勝敗判定のコンポーネント

3.1.1 Finger_Point

開始コマンドを受信した後, あっち向いてほいの指の動きを再現し, アームの方向を送信するコンポーネント

RTC の名称							
Fing	ger_Point		command direction ManipulatorCommonInterface_Commo ManipulatorCommonInterface_Middle Finger_Point0				
入力ポート							
名称		データ型		説明			
command		TimedDouble		「あっち向いてほい」の 実行コマンド			
出力ポート							
名称		データ型		説明			
direction		TimedDouble		アームの方向			
サービスポート(リクワイアー)							
名称		インターフェース型		説明			
ManipulatorCommonInter		ManipulatorCommonInt		低・中レベル共通インター			
face_Common		erface_Common		フェース			
ManipulatorCommonInter		ManipulatorCommonInt		中レベルモーションコマン			
face_Middle		erface_Middle		ドインターフェース			
主なコンフィグレーションパラメータ							
名称	データ型		デフォルト値		説明		
Speed	int		20[%]		ロボットの関節速度		

3.1.3 Game_Judge

アーム方向と顔方向を受信した後、勝敗判定を行い勝敗結果を送信するコンポーネント

RTC の名称						
Game_Judge		arm_directiongame_result face_direction Game_Judge0				
入力ポート						
名称	データ型		説明			
arm_direction	TimedDouble		アームの方向			
face_direction	TimedDouble		顔の方向			
出力ポート						
名称	データ型		説明			
game_result	TimedDouble		勝敗結果			

3.2 Kinect_FaceRTC

あっち向いてほいシステムで用いる KinectV2 制御用 RT コンポーネント

3.2.1 KinectFaceRTC

Kinect V2 を制御し,顔の角度を出力する RT コンポーネントであり、人を認識した場合,認識した角度を(pitch),(yaw),(roll)の順に出力する.

詳細は KinectSDK を参照する.また,取得した画像に顔情報を載せた画像を表示する.

RTC の名称						
KinectFaceRTC			CameraImage FaceAngle Faceproperty KinectFace0			
出力ポート						
名称		データ型			説明	
CameraImage		TimedCameraImage		eraImage	カラー画像(未実装)	
FaceAngle		TimedDoubleSeq		oleSeq	顔の角度	
Faceproperty		TimedboolearnSeq		earnSeq	顔の情報(未実装)	
主なコンフィグレーションパラメータ						
名称	データ型		デフォルト値		説明	
Output	string	string		ımera,jpeg	意味なし	
Size	string		480x270		意味なし	

3.2.2 DirectionRTC

一人だけを認識している環境において顔の角度から,顔の向いている方向を決定するコンポーネント(KinectFaceRTC とセットで使用することを想定)

RTC の名称						
DirectionRTC		Face_AngleDirection Direction0				
入力ポート						
名称	データ型		説明			
Face_Angle	TimedDoubleSeq		顔の角度配列			
			(pitch,yaw,roll)			
出力ポート						
データ型	データ型		データ型			
Direction	TimedDouble		方向を決定する			

3.3 Communication_RTC

あっち向いてほいシステムで用いる音声認識 RT コンポーネント.

3.3.1 communicationRTC

ルール説明や相手との対話、勝敗に応じた指令を行うコンポーネント..

RTC の名称						
communicationRT	data judge command communication0					
入力ポート						
名称	データ型		説明			
data	TimedString		音声データ			
judge	TimedDouble	2	勝敗判定データ			
出力ポート						
名称	データ型		説明			
output TimedStrir		ng	音声データ			
command		ole	e 指令データ			