

PureRuby でロボット制御

にしたかお <zophos@koka-in.org> 2009/9/19



まずは自己紹介



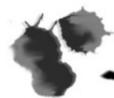
- zophos, にし@おおさか,@@@@
- IRCNet %Ruby でチャチャ入れ
- るびまの編集



やられっぱなし



やられっぱなしの歴史



- 2000 年頃: IRC フレームワーク "RICA"
 - → \ay さんの rice
- 2004 年頃:付箋型 Wiki "poti"
 - → ふしはらさんの wema
- 2005 年頃: Web ベースプレゼンツール "Tunggudulu"
 - → google docs





やられてないのもありますょ



- EXIF パーサ " rexif " あきた
- 日本 Ruby の会名刺ジェネレータ あきた
- QR コードデコーダ " libdecodeqr" あきつつあり



本業は



- 某研究所勤務
- •「マルチカメラシステムを用いた三次元形状認識の研究」
- 要するにロボットの目

• 来年ラボがなくなりそう…

やっぱりやられっぱなし



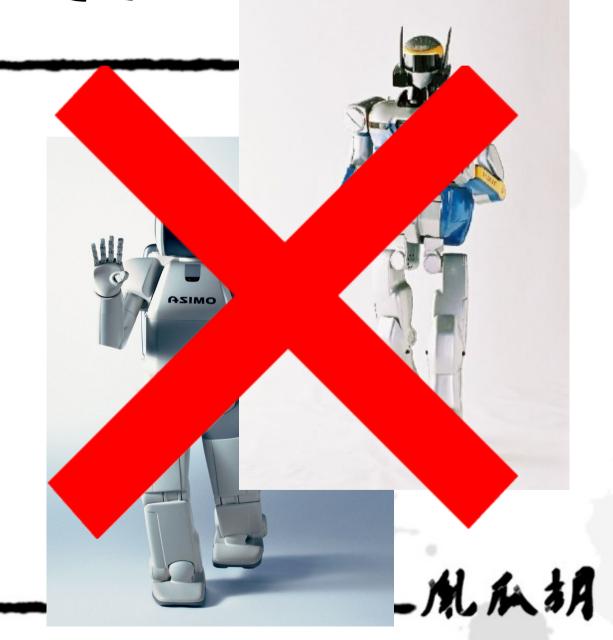
始望した。

さて

ロボットですが

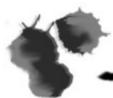
こんなんとかこんなんとか

でてきません





かわりに



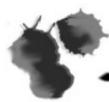
これつかいます

ELEKIT MR-999





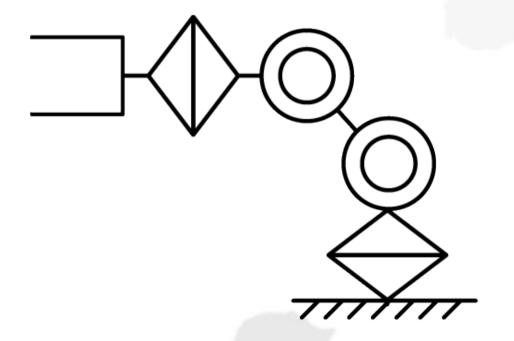
ELEKIT MR-999



- 5 軸 4 自由度
 - 人間は7自由度
- 各関節は DC モータ
- 純正制御 I/F ユニットIF-100

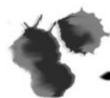


軟弱ロボット屋には魅力たっぷり





制御 I/F ユニット IF-100



- USB 接続
- .NET な専用ソフト
 - Monoでは動作不可
- プロトコル非公開



好き勝手でけへんやん





始望した。

好き勝手してみる

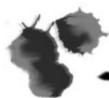


- Linux Box につないでみると
 - HID (Human Interface Devices) として認識
 - Morphy Planning の文字列が…
 - Vendor Id: 0x12ed, Product Id: 0x1003

- テクノキットの USB-IO
- これがわかれば勝ったも同然



USB-IO



- 元はモルフィー企画
 - 現在はテクノキットと Km2Net の 2 社が引き継ぎ
 - Vendor Id, Product Id が違うだけ
- Port0 8bit, Port1 4bit の計 12bit DIO
- 標準 HID ドライバでアクセス可能

• 詳しくはぐぐれ



ここまできたら



- あとは出力 bit とモータの関係を調べるだけ
- 地道に一個ずつ叩いて行っても知れてるけど
- 制御用ソフトの出力見た方が楽だね

一般人は USB アナライザなんて持ってない







http://sourceforge.net/projects/usbsnoop/files/

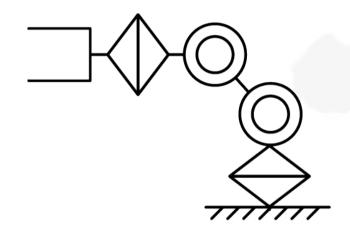
- Windows 用 USB パケットスニファ
- Windows 用ドライバのある USB デバイスならほとん どキャプチャ可能



.从瓜胡

解析結果

Port	Bit	Hex	Joint
0	0	0x01	5(+)
	1	0x02	5(-)
	2	0x04	3(+)
	3	80x0	3(-)
	4	0x10	1(+)
	5	0x20	1(-)
	6	0x40	2(+)
	7	0x80	2(-)
1	0	0x01	4(+)
	1	0x02	4(-)
	2	0x04	N/C
	3	80x0	



- Lo 出力で ON
- 出力直後に全 bit 読 み取り
- 定期的にストローブ信号出力場出力人の利用

さあ書くぞ



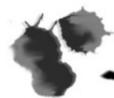
- USB-IO を Ruby で叩くのはやられてる
 - DLL 経由でほげ

• わざわざ DLL 作らんでもいけるんちゃうん

• どうせなら PureRuby で



HID のアクセス (1)



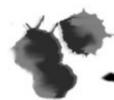
- libusb を使うと portable
 - Ruby binding: 田中哲さんの ruby-usb

http://www.a-k-r.org/ruby-usb/

- libusb-win32 は HID 関連にいろいろ難あり
- Linux の場合
 - 1./dev/usb/hiddev* あたりを open() して
 - 2.ioctl() でモゲ でいいはず すみませんちゃんと確認してません



HID のアクセス (2)



- Win32API の場合
 - 1. HidD_GetHidGuid() で HID を探す
 - 2.SetupDiGetClassDevs() で HID クラスデバイスをリストアップ
 - 3. SetupDiEnumDeviceInterfaces() と SetupDiGetDeviceInterfaceDetail() でパス名に変換
 - 4. CreateFile() でデバイスを開く
 - 5. HidD_GetAttributes() で Vendor Id, Product Id を キーに目的のデバイスを見つける



PureRuby しばり…

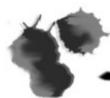


- どこまでが PureRuby?
 - → 標準添付ライブラリまで by オレ

Ruby/DL は Ruby1.8 から標準添付っ



Ruby/DL のおさらい



- Ruby から shared library をつかう仕組み
 - require 'dl/import' して
 - 必要なら reruire 'dl/struct' もして
 - 適当な module 内で extend DL::Importable して
 - load したい *.[(so)|(dll)] を dlload して
 - 関数宣言をextern



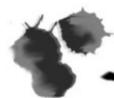
たとえば

```
require 'dl/import'
module Win32
  extend DL::Importable
  dlload('user32.dll')
  extern(<<_EOS
int MessageBox(void *,
                unsigned char *,
                unsigned char *,
                unsigned int)
 EOS
end
```



Win32.messageBox(nil,'world','hello',1)

Ruby/DLでHIDアクセス



- Cのヘッダファイルから
 - 構造体をstruct, 共用体をunion
 - Ruby/DL の知らない型を typealias
 - 関数プロトタイプを extern

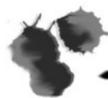
数が多いとめんどくさい



VB 用定義ファイルから機械変換 ところどころに罠が・・・



いろいろ書いた



- HID アクセスは IO っぽい RHid クラス
 - 一応他の方法やプラットホームでの実装も考えて
- USB-IO 固有の機能は Usblo クラス
- 各関節は Joint クラス
- 関節の集合体として MR999 クラス
 - 動作の定義は MR999 クラスで

抽象化ですっきり



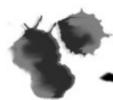
そんな訳でデモ



振ります



欠陥

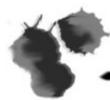


- 精密な動きができない
- 自分の姿勢がわからない
- PureRuby である必要がない
- ネギ臭い



治色(問合)

ちょっと真面目に



- Rubyで機械制御
 - 実時間制御は厳しい
 - 実行時間が読めない
 - GC が一番のネック
 - オブジェクト指向と機械制御は相性が良い
 - 時間制限が厳しくない制御用途



Rubyを産業用ロボットのプログラム言語に!!

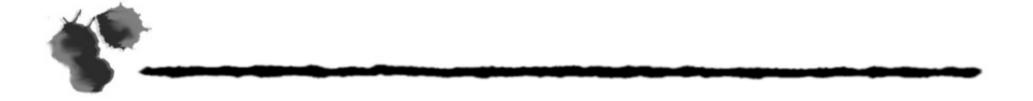


まとめ



- Ruby/DL は黒魔術
- Rubyで制御してる車には乗りたくない
- あとは keisuken がなんとかしてくれる





http://github.com/zophos/rhid

