

VLabor Mac環境(UTM)セットアップ手順書

VLabor(ブラボー)は、VLAフレームワークをVRで動作させるためのサーバとアプリシステムの名称です。

Macでのサーバ環境はUTMという仮想環境の上でROS2システムを構築しています。

本手順書はMacでVLaborを起動するための手順書になります。

UTMのインストール

```
brew install --cask utm
```

UTMイメージとAPK

最新のUnityアプリ(APK)と、UTMイメージは以下のURLからダウンロードできます。

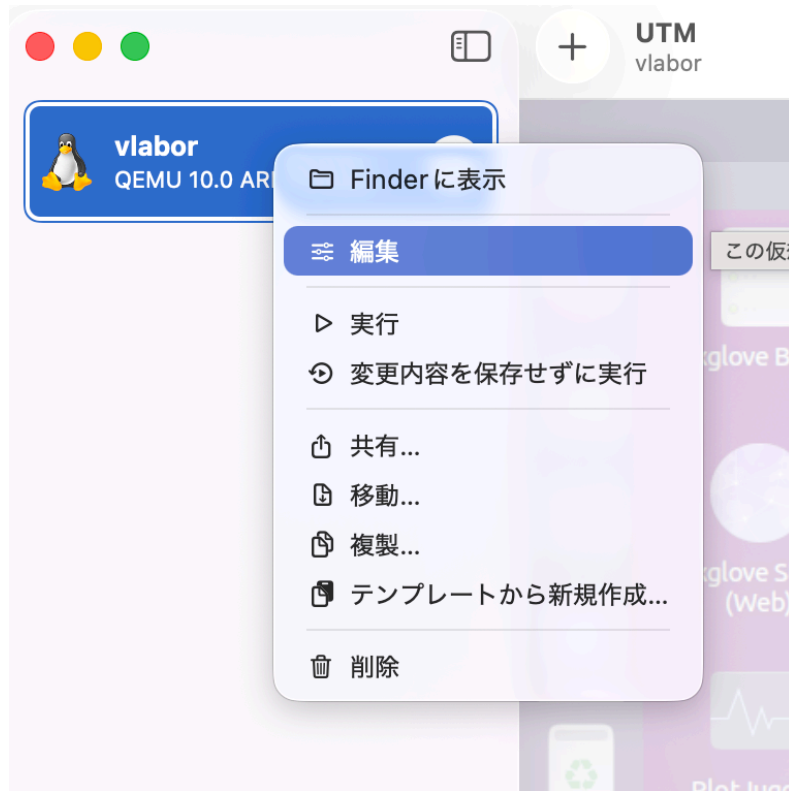
以下のURLからダウンロード後、zip解凍してUTMアプリで開きます。

https://www.dropbox.com/scl/fo/y94unhv1e3q0bk6q85iib/Ajk2_ZJewN4g_-KCO12PDEw?rlkey=dzaamj0thogervi5n6dee5sdq&st=lyku2u53&dl=0



UTM設定

外部アクセス可能にするために、ネットワーク設定をブリッジ設定にします。



ネットワークモードをブリッジに変更します。ブリッジインターフェースはMacのネットワークを指定します。



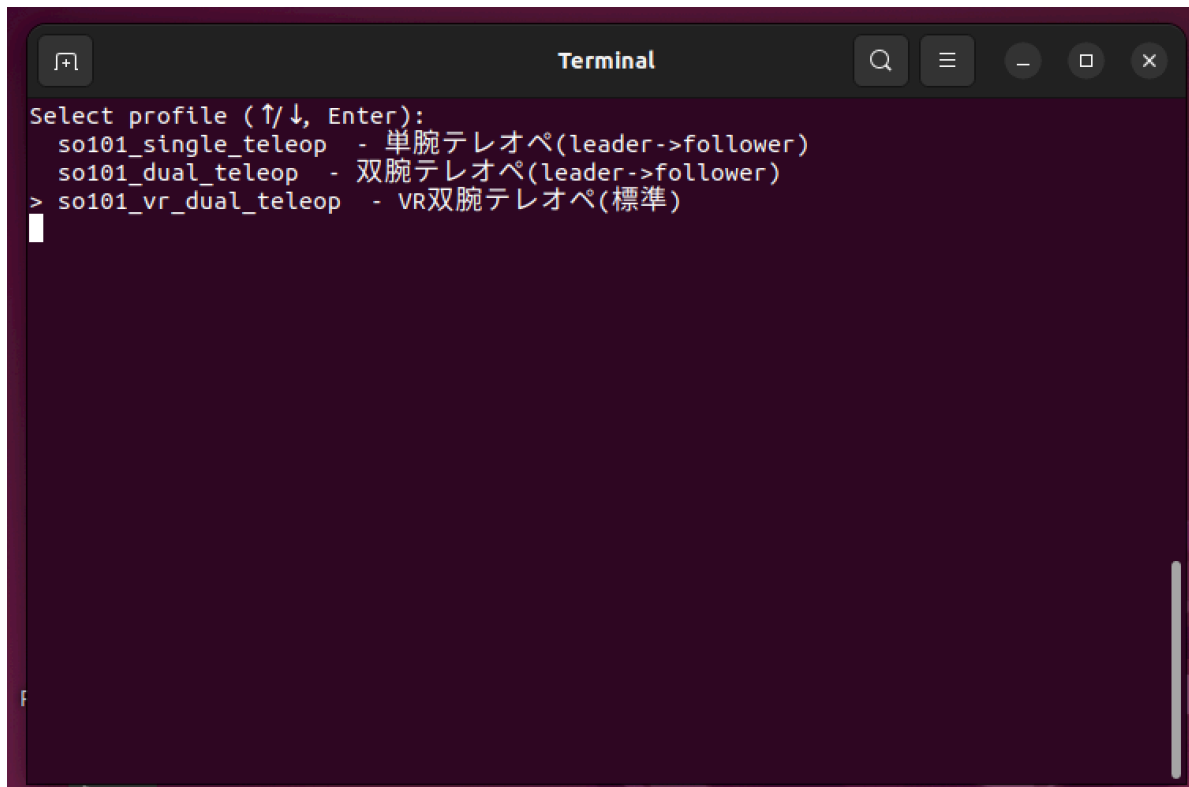
VLaborサーバー起動

デスクトップに置いてあるvlabor runアイコンをクリックします。



プロフィール選択

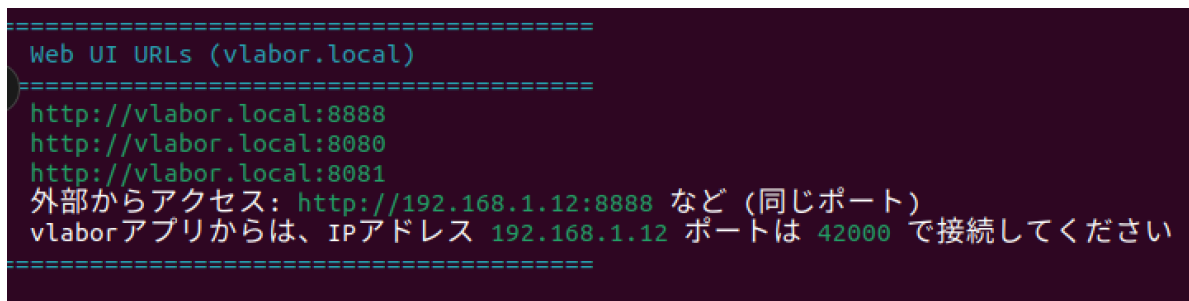
VRテレオペをする場合は、VRテレオペを選択しエンターキーを押します。

A terminal window titled "Terminal" with a dark background. It displays a prompt "Select profile (↑/↓, Enter):" followed by three options: "so101_single_teleop - 単腕テレオペ(leader->follower)", "so101_dual_teleop - 双腕テレオペ(leader->follower)", and "> so101_vr_dual_teleop - VR双腕テレオペ(標準)". A cursor is positioned at the end of the third option.

```
Terminal
Select profile (↑/↓, Enter):
  so101_single_teleop - 単腕テレオペ(leader->follower)
  so101_dual_teleop   - 双腕テレオペ(leader->follower)
> so101_vr_dual_teleop - VR双腕テレオペ(標準)
```

ROS2システムが起動すると以下のような表示になります。VRアプリで、表示されたIPアドレスへ接続してください。

VRアプリのWifiマークが緑になったら接続OKです。

A terminal window with a dark background showing Web UI URLs. It lists "http://vlabor.local:8888", "http://vlabor.local:8080", and "http://vlabor.local:8081". It also provides external access information: "外部からアクセス: http://192.168.1.12:8888 など (同じポート)" and "vlaborアプリからは、IPアドレス 192.168.1.12 ポートは 42000 で接続してください".

```
=====
Web UI URLs (vlabor.local)
=====
http://vlabor.local:8888
http://vlabor.local:8080
http://vlabor.local:8081
外部からアクセス: http://192.168.1.12:8888 など (同じポート)
vlaborアプリからは、IPアドレス 192.168.1.12 ポートは 42000 で接続してください
=====
```

共有フォルダ

作成したエピソードデータは、datasetsフォルダに保存され、SMB経由でアクセスできます。
推論用のモデルデータフォルダもSMBでアクセス可能です。

