

フォースフィードバック型
ステアリングホイールコントローラ RTC

2015/10/31

1. 本コンポーネントの概要

著者らは，ステアリングホイールコントローラの RTC を作成しました．これにより，ステアリングホイールコントローラの操作を TimedVelocity2D 形式の速度指令として出力します．また，入力ポートから受け取った，TimedDouble の値に対応した反力を生成します．

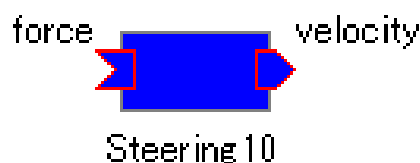
2. 開発環境

本 RT コンポーネントの開発環境は以下の通りです．

- OS: Windows7(32bit)
- 開発環境: Visual Studio 2010 Professional
- RT ミドルウェア(C++): OpenRTM-aist-1.1.1-RELEASE(C++版)
- Eclipse: Eclipse-3.8.1
- CMake: CMake-3.2.1

3.コンポーネントの説明

ステアリングホイール RTC “Steering1”



	名前	データ型
入力ポート	Force	Velocity
出力ポート	TimedDouble	TimedVelocity2D

4. 使用方法

ホームページにある”SteeringWheel3Comp.exe”をダウンロードして実行します（数字が3になっていますが，1と同じものです）．あとは通常通り Eclipse のシステムエディタを用いて利用することが可能です．正常に動作しない場合はコントローラのドライバを確認してください．それでも動かない場合は，問い合わせ先までご連絡ください．

5. 問い合わせ先

本コンポーネントについての質問がございましたら，以下のメールアドレスまでご連絡ください．

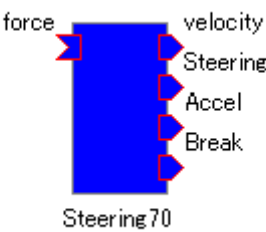
東京理科大学大学院 理工学研究科 機械工学専攻
溝口研究室 修士1年
陳 祐樹

Email:7515639@ed.tus.ac.jp

.....

2015/11/7 : 追記

“Steering1”の改良コンポーネント Steering7”を開発しました. これによりステアリング, アクセル, ブレーキの値を個別に出力することができます.



	名前	データ型
入力ポート	force	TimedDouble
出力ポート	velocity	TimedVelocity2D
出力ポート	Steering	TimedLong
出力ポート	Accel	TiimedLong
出力ポート	Break	TimedLong