

動作モニタコンポーネント 動作確認

1 最初に

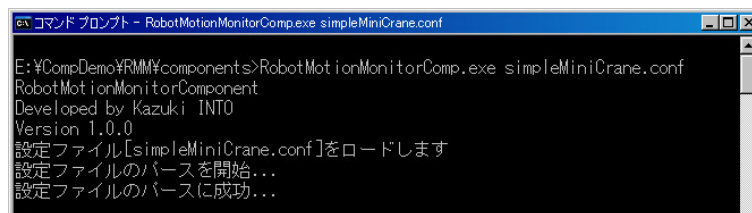
本稿では動作モニタコンポーネントの動作確認を行うための方法について解説します。詳細については同梱の manual.pdf を御覧ください。

2 必要なファイル

ここで示す動作確認を行うには二つのコンポーネントが必要です。これらのファイルは圧縮ファイル”RobotMotionMonitor_package.zip”を展開し、得られたディレクトリの中にあります。また、その二つのコンポーネントについての情報が同梱の”Readme.txt”に記載されているので、必ず一回は目を通して下さい。

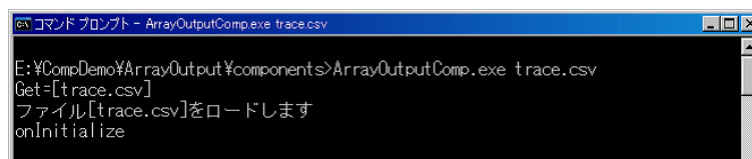
3 動作確認作業

まずは、前章で示した二つのバイナリをそれぞれ起動します (図 1,2)。それぞれコマンドライン引数に”simpleMiniCrane.conf”と”trace.csv”を渡していることに注意して下さい。



```
コマンド プロンプト - RobotMotionMonitorComp.exe simpleMiniCrane.conf
E:\CompDemo\RMM\components>RobotMotionMonitorComp.exe simpleMiniCrane.conf
RobotMotionMonitorComponent
Developed by Kazuki INTO
Version 1.0.0
設定ファイル[simpleMiniCrane.conf]をロードします
設定ファイルのバースを開始...
設定ファイルのバースに成功...
```

図 1 RobotMotionMonitorComp の起動



```
コマンド プロンプト - ArrayOutputComp.exe trace.csv
E:\CompDemo\AArrayOutput\components>ArrayOutputComp.exe trace.csv
Get=[trace.csv]
ファイル[trace.csv]をロードします
onInitialize
```

図 2 ArrayOutputComp の起動

続いて,RTSystemEditor を用いて, 起動した二つのコンポーネントを図 3 のように配置, 接続して下さい。

接続が完了したらコンポーネントを activate して下さい。すると, 図 4 のように表示されるはずです。キーボードの pageup/down で拡大縮小ができます。また, マウスの中ボタンドラッグで視点の変更ができます。

図 4 のように表示されれば動作確認は完了です。動作モニタコンポーネントの詳細については, 別ファイルである manual.pdf を参照下さい。

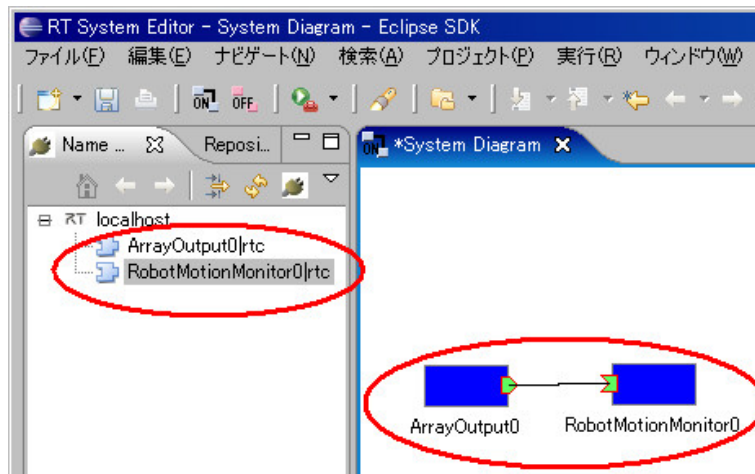


図 3 二つのコンポーネントの配置と接続の様子

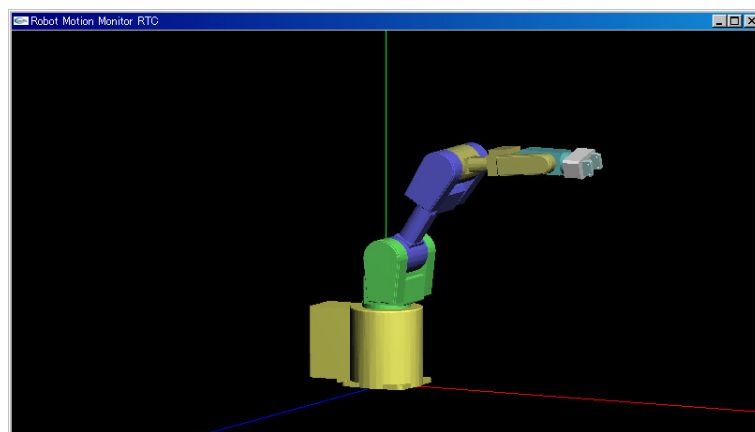


図 4 activate した結果