

# RTミドルウェアサマーキャンプ2016

RTM-ROS相互運用とJSKでの取り組み

東京大学 情報システム工学研究室

岡田 慧

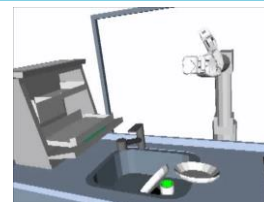
11:00—11:30

[k-okada@jsk.t.u-tokyo.ac.jp](mailto:k-okada@jsk.t.u-tokyo.ac.jp)

# 情報システム工学研究室 (JSK)

教授 稲葉雅幸  
准教授 岡田慧

講師: 垣内洋平, 矢口裕明  
助教: 野沢峻一, 菅井人仁



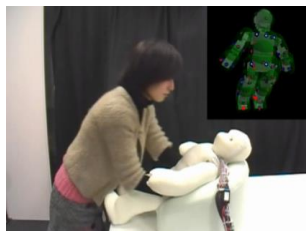
MUJIN  
出杏光



SCHAFT  
中西, 浦田, 西脇



H6 & H7 人型ロボット  
1999 加賀美, 西脇



センサ埋め込み肉質外装  
2006 吉海



腱駆動ヒューマノイド  
2000 水内



家事支援ロボット  
“もの忘れを解決”  
文科省先端融合領域イノベーション創出拠点の形成IRT  
2006-  
花井, 山崎



PR2ナビゲーション  
2011 岡田

VC

OSS

Home Assistance

HRP2 Task Integration

Musculoskeletal Humanoid

Sensor Suit

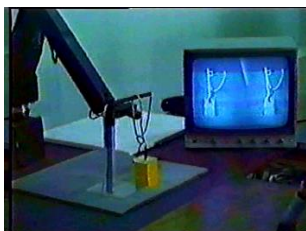
Sensor Flesh

Remote-Brained Robotics: about 60 robots

HARP: Humanoid Autonomous Robot Project H1-H7

Vision-Based Robotics: Manipulation, Interaction, Navigation

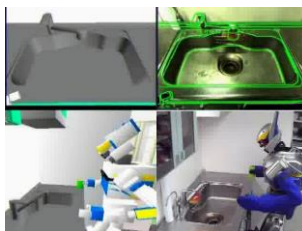
COSMOS: Lisp-based Robot System Integration Environment



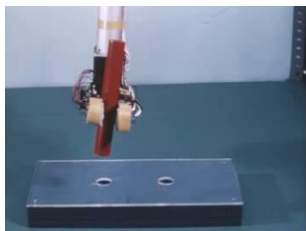
COSMOS:  
1981 井上, 小笠原,  
松井, 溝口, 稲葉



リモートブレイン  
ロボット  
1993, 稲葉



生活支援ヒューマノイド  
2002 岡田



人口の手の研究  
1969 井上博允

1980

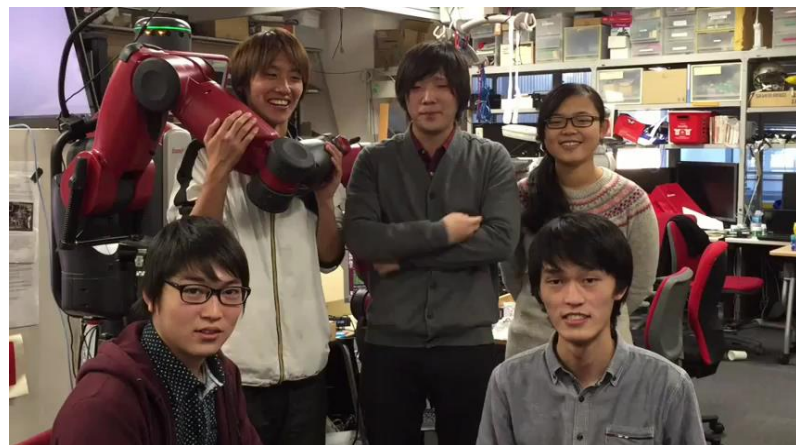
1990

2000

2010

# Amazon Picking Challenge

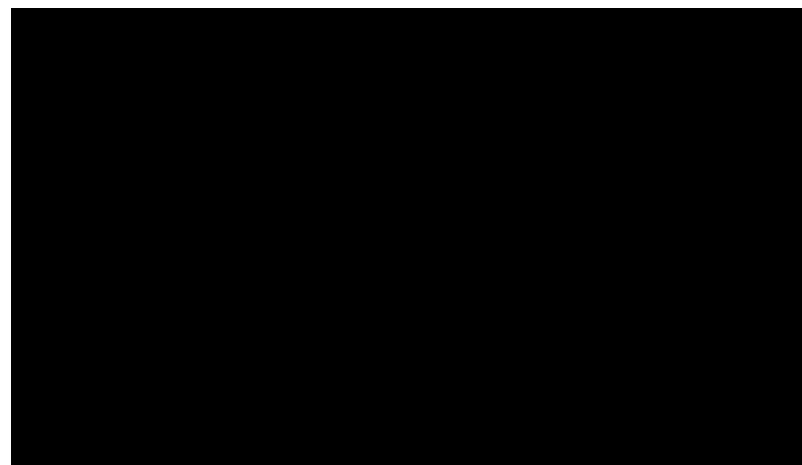
- Amazon Robotics が主催
- 2014/10 APC2015ルール発表
- 2015/1 棚/物品の申込み
- 2015/3 旅費サポート申込み
- 2015/5 APC2015 @ シアトル
- 2016/2 申込み
- 2016/6 APC2016 @ ライプツヒ



2015 物品申し込みビデオ



2015 大会の様子



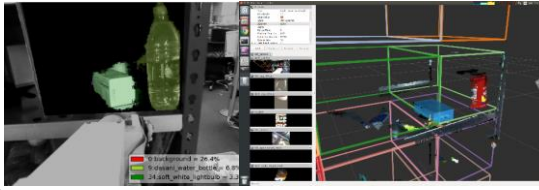
2015 旅費ビデオ



# APC 2016 Pick&Stow System

## Grab Object for Pick

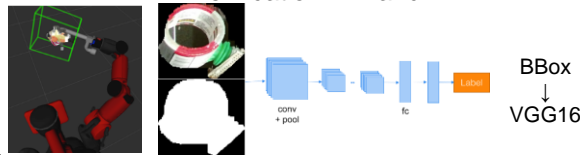
Segmentation In Bin  
FCN(fully convolution network) +  
Bounding Box Extraction



Manually annotated 200 Training Data

## Grab Object for Stow

Verification In Hand



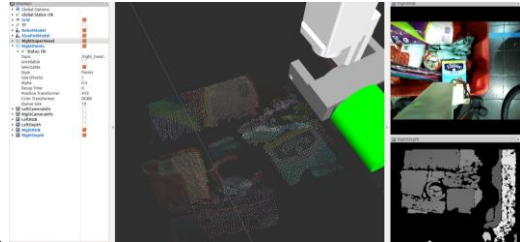
Autonomously obtained ~1000 Training Data



Put Object in Bin/Tote

## Grab Object for Stow

Segmentation in Tote  
Super Voxel Segmentation



Delft	産x1	蘭、Delft Robotics・デルフト工科大学	105
PFN	産x2	日、PFNベンチャー企業(東大)	105
NimbRo Picking	URx1	独、ボン大学	97
MIT	産x1	米、MIT大学	67
Team K	Baxter	日、東大	49
ACRV	Baxter	豪、オーストラリアベンチャー企業	42
HARP	URx1	米、CMU大学	33
C^2M	産x2	日、中京大学・中央大学・三菱電機	21
Dataspeed -Grizzly	Baxter	米、企業・オークランド大学	21
AA-team	Aero	日、東大・THK	16
IITK-TCS	WAMx1	伊、IIT	16
Applied Robotics	URx1	米、Applied Robotics	10
Duke	Baxter	米、デューク大学	0
KTH	Baxter	スウェーデン、KTH大学	0
microRecycler	Baxter	豪、ベンチャー企業、UNSW大、キャンベラ大	0
Rutgers ARM	産双x1	米、ラトガー大学	N/A
Delft	産x1	蘭、Delft Robotics・デルフト工科大学	214
NimbRo Picking	URx1	独、ボン大学	186
MIT	産x1	米、MIT大学	164
PFN	産x2	日、PFNベンチャー企業(東大)	161
IITK-TCS	WAMx1	伊、IIT	109
HARP	URx1	米、CMU大学	88
Duke	Baxter	米、デューク大学	66
Team-K	Baxter	日、東大	52
KTH	Baxter	スウェーデン、KTH大学	40
microRecycler	Baxter	豪、オーストラリアベンチャー企業	20
C^2M	産x2	日、中京大学・中央大学・三菱電機	16
Applied			

# HRP2を使ったAPCタスクの実現

3D Object Segmentation for Shelf Bin Picking by  
Humanoid with Deep Learning and  
Occupancy Voxel Grid Map

Kentaro Wada    Masaki Murooka    Kei Okada    Masayuki Inaba  
(The University of Tokyo)

IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots 2016

# hrpsysシステムの発展経緯



HRP2 (2002)

- Sequencer
- Balancer
- PatternGenerator



JSK

- Collision detector
- Soft Joint Limiter
- Temperature estimator
- Autobalancer
- Impedance controller

Open-source

Closed-source



HiroNX (2009)

hrpsys@JSK

hrpsys/OpenRTM

hrpsys

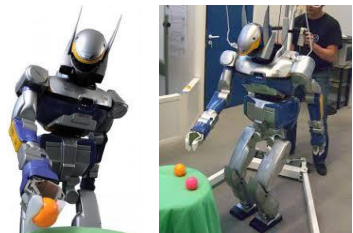


hrpsys@AIST

hrpsys@Osaka

hrpsys@Tohoku

hrpsys@NAIST



- Stack of Tasks
- Pattern Generatoar

hrpsys@CNRS

hrpsys/OpenRTM



HRP-4R (2010)

hrpsys (2011)



HironNX / NextageOpen



HRP-4R



Go-up-stairs  
31cm

STARO



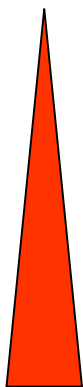
Prototype-1

# NEDO知能化プロジェクト(2011)における RTM-ROS相互運用方式

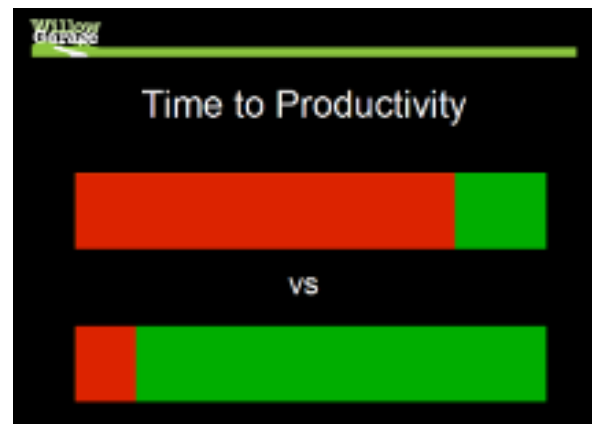
- アプリケーション
- 知能モジュール
- ライブラリ
- シミュレータ
- 通信ライブラリ
- デバイスドライバ
- 開発ツール



研究・事業化  
RTM知能化の  
ターゲット領域



ツール  
ROSの得意とする  
領域



WillowGarage社のスライドより. 赤が研究に必要なツール作成等の雑作業. 緑が研究そのもの. 現状は上. 多くの時間をツール作業に費やす. ROSは研究サポートを行うツール ( Steve Cousins speaking at Robo Development <http://www.willowgarage.com/blog/2008/11/17/steve-cousins-speaking-robot-development-tuesday> より)

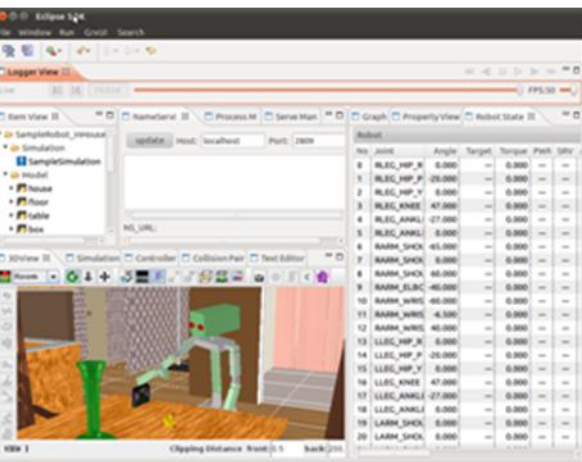
## → オープンソースツール上にRTM-ROS統合環境を構築

- ねらい1: 世界中の研究成果をOpenRTMロボットに取り込み統合できるように
- ねらい2: RTMモジュールの効率的な開発・保守環境により更なる発展を可能に

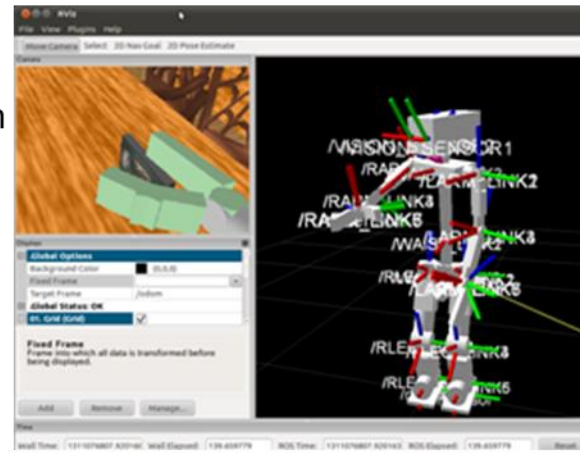
# 相互運用環境構築

[http://wiki.ros.org/rtmros\\_common](http://wiki.ros.org/rtmros_common)

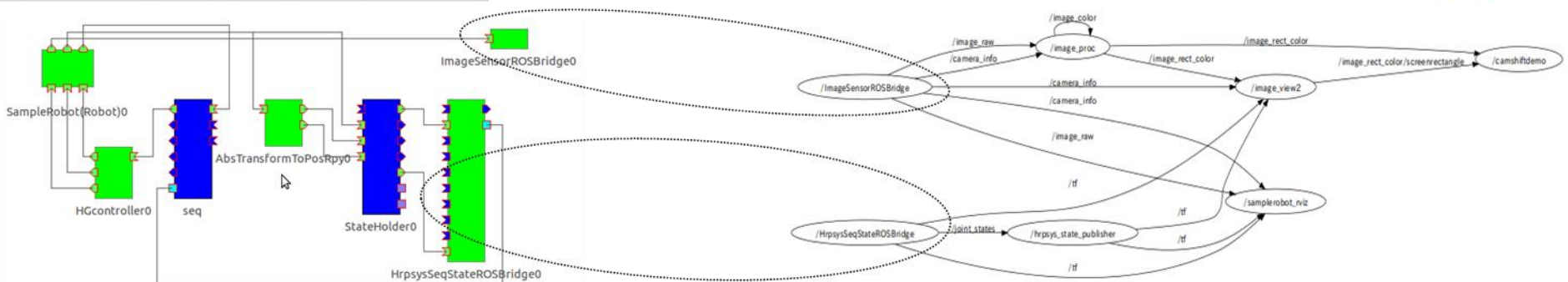
```
# Install RTMROS environment
$ sudo sh -c 'echo "deb http://packages.ros.org/ros/ubuntu `lsb_release -cs`
  main" > /etc/apt/sources.list.d/ros-latest.list'
$ wget http://packages.ros.org/ros.key -O - | sudo apt-key add -
$ sudo apt-get update
$ sudo apt-get ros-indigo-hrpsys-ros-bridge
```



- RTM
- Dynamics simulation
  - Robot Model
  - Controller
  - Sequence
  - Sensor Holder



- ROS
- Sensor Viewer
  - Image Processing





# ロボット知能化コンポーネント 統合開発支援環境

- RTM統合支援開発ツール
  - パッケージソースコード開発管理ツール (rosmake/catkin)
    - 依存関係のあるパッケージのコンパイル, インクルードファイルへのパス, ライブラリへのリンク, IDLファイルのC++/Java/Pythonへのコンパイル, リンクを自動で行う
  - プログラムコンポーネント実行管理ツール (roslaunch/rtmlaunch)
    - 複数のプログラムコンポーネントの実行
    - オンラインでのパラメータ設定, 引数設定
    - コンポーネント間でのデータポート, サービスポートの接続
  - ドキュメンテーションツール・テストサーバ
- ROSコンポーネントの取り込み
  - ナビゲーション, プランニング, 三次元認識

# ROSツールを用いた コンポーネントの起動と接続

```
$ rtmlaunch openrtm_ros_bridge myservice_example.launch  
$ roslaunch openrtm_ros_bridge myservice_rosbridge.launch
```

1つのコマンドでに必要な全てのROS, RTMコンポーネントの  
起動, 設定と相互接続を行う。

RTMコンポーネントのサービスをROSのサービスから利用する

```
<launch>  
  <arg name="HAVE_DISPLAY" default="true" />  
  
  <!-- BEGIN:openrtm setting -->  
  <env name="RTCTREE_NAMESERVERS" value="localhost:15005" />  
  <arg name="openrtm_args" value='-o "corba.nameservers:localhost:15005" -o "naming.formats:%n.rtc" -o "logger.file_name:/tmp/rtc%p.log' />  
  <!-- END:openrtm setting -->  
  
  <!-- RTC Service Provider sample -->  
  <node name="provider" pkg="openrtm_tools" type="MyServiceProviderComp"  
    args='${arg openrtm_args}' />  
  
  <!-- RTC Service COnsumet sample -->  
  <node name="consumer" pkg="openrtm_tools" type="MyServiceConsumerComp"  
    args='${arg openrtm_args}' />  
  
  <!-- BEGIN:openrtm connection -->  
  <node name="rtmlaunch_example" pkg="openrtm_tools" type="rtmlaunch.py"  
    args='${find openrtm_ros_bridge}/samples/myservice_example.launch' />  
  <rtactivate component="MyServiceProvider0.rtc" />  
  <rtactivate component="MyServiceConsumer0.rtc" />  
  <rtconnect from="MyServiceProvider0.rtc:MyService"  
    to="MyServiceConsumer0.rtc:MyService" />  
  <!-- END:openrtm connection -->  
</launch>
```

# RTCコンポーネント自動相互変換ノード

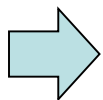
## RTCをROSから利用する

- RTCコンポーネントから自動的にROSノードを生成するプログラム
- `rtmbuild.cmake` に以下のcmake macrosを記述

```
rtmbuild_init()
rtmbuild_genidl
rtmbuild_genbridge()
```
- `idl` ファイルをコンパイルし, ROS のサービスメッセージファイルと, OpenRTM/ROS相互変換ノードのソースプログラムを自動生成する

```
module SimpleService {
  typedef sequence<string> EchoList;
  typedef sequence<float> ValueList;
  interface MyService
  {
    string echo(in string msg);
    EchoList get_echo_history();
    void set_value(in float value);
    float get_value();
    ValueList get_value_history();
  };
};
```

SimpleService IDL File

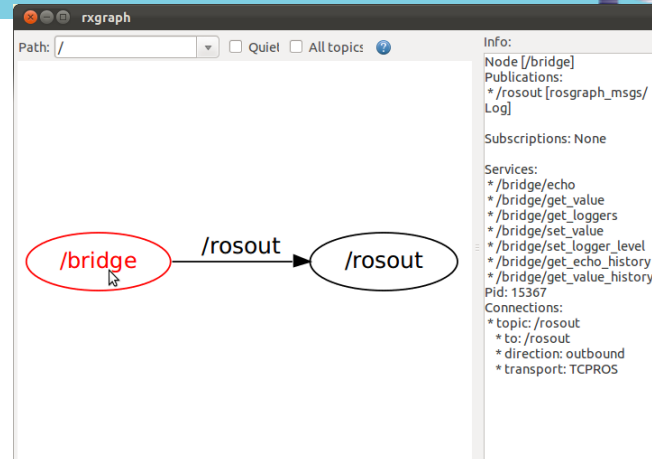


```
$ ls rc_gen/
MyServiceROSBridge.cpp
MyServiceROSBridge.h
MyServiceROSBridgeComp.cpp
```

```
$ ls srv
SimpleService_MyService_echo.srv
SimpleService_MyService_get_echo_history.srv
SimpleService_MyService_get_value.srv
SimpleService_MyService_get_value_hisotory.srv
SimpleService_MyService_set_value.srv
```

Generated Service messages

# 例1 : SimpleService



- OpenRTM のSimple Service example を rosservice から呼ぶ

Terminal 1 (MyServiceConsumerComp):

```

Command list:
echo [msg]      : echo message.
set_value [value]: set value.
get_value      : get current value.
get_echo_history: get input message history.
get_value_history: get input value history.
> echo "openrtm service sample"

Command list:
echo [msg]      : echo message.
set_value [value]: set value.
get_value      : get current value.
get_echo_history: get input message history.
get_value_history: get input value history.
>
  
```

Terminal 2 (MyServiceProviderComp):

```

MyService::echo() was called.
Message: "openrtm service sample"
Message: "openrtm service sample"
Message: "openrtm service sample"
Message: "openrtm service sample"
Message: "openrtm service sample"
Message: "openrtm service sample"
Message: "openrtm service sample"
Message: "openrtm service sample"
Message: "openrtm service sample"
Message: "openrtm service sample"
MyService::echo() was finished
MyService::echo() was called.
Message: hello, this is echo sample
Message: hello, this is echo sample
  
```

Terminal 3 (k-okada@kokada-t420s):

```

k-okada@kokada-t420s:~$ rosservice list
/bridge/echo
/bridge/get_echo_history
/bridge/get_loggers
/bridge/get_value
/bridge/get_value_history
/bridge/set_logger_level
/bridge/set_value
/rosout/get_loggers
/rosout/set_logger_level
k-okada@kokada-t420s:~$ rosservice call /bridge/echo 'hello, this is echo sample'
  
```

# ROSモジュール自動相互運用RTC

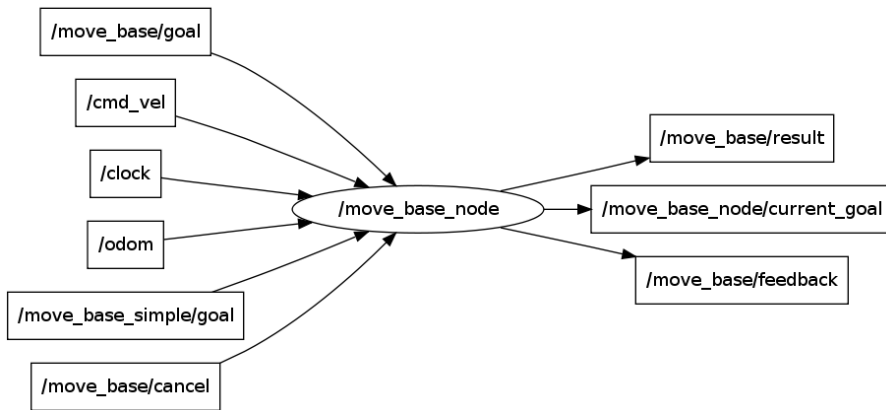
## ROSモジュールをRTMから利用する

- 稼動しているROSモジュールから自動的にRTMコンポーネントを作成するプログラム
 

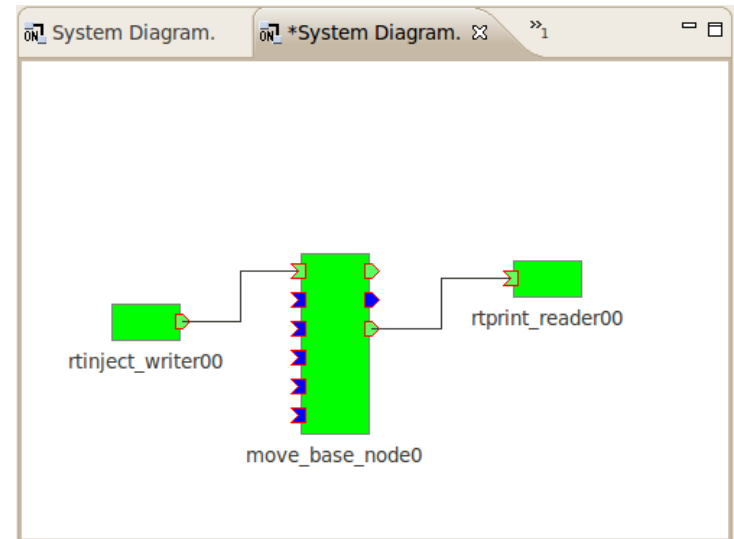
```
$ roslaunch navigation_stage move_base_amcl_2.5cm.launch
```

```
$ roslaunch rosnode_rtc stage_sample.launch
```

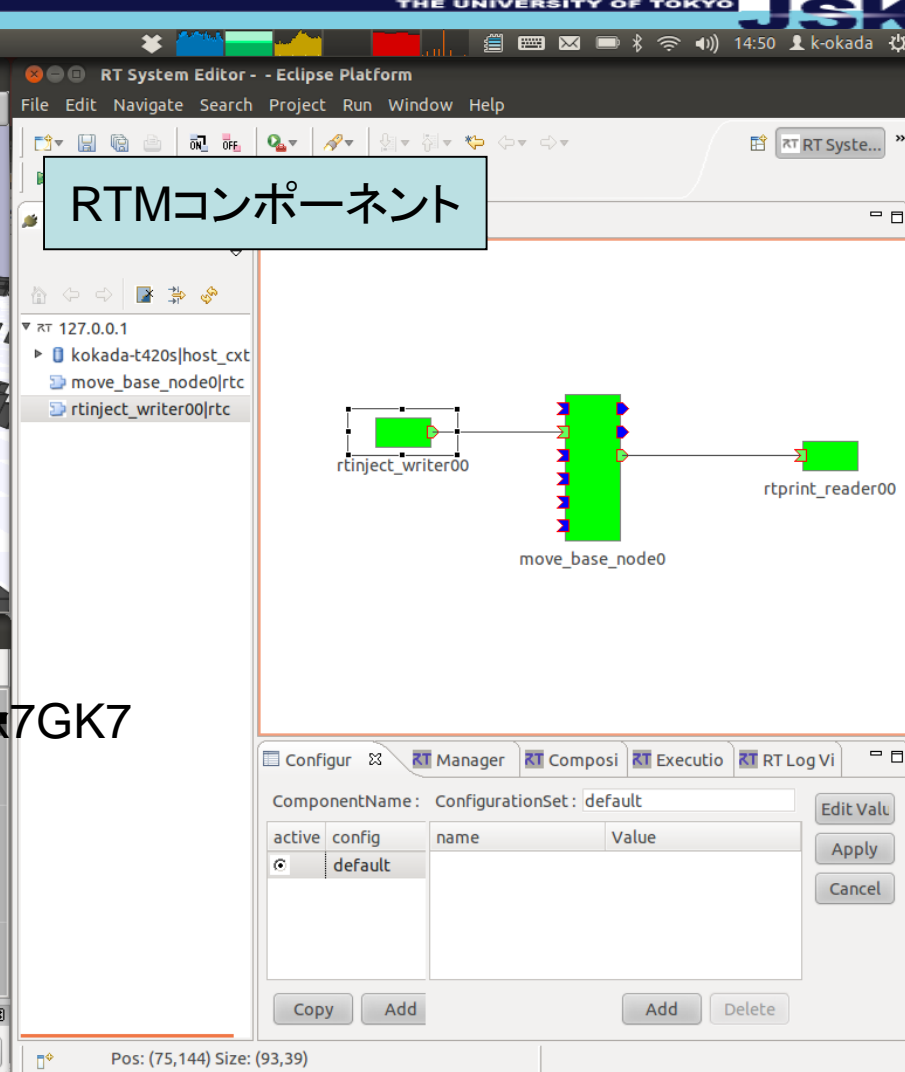
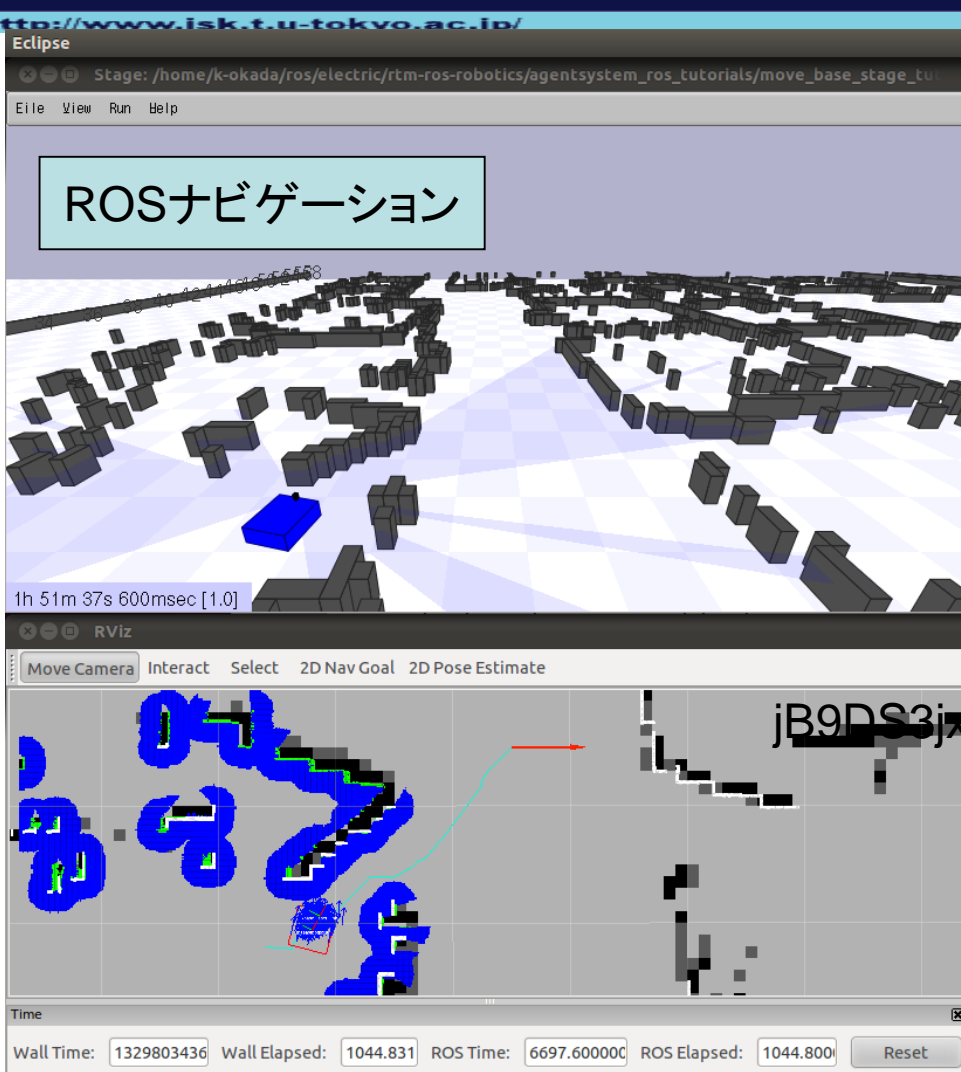
  - 稼動しているROSモジュールの入出力メッセージを解析
  - 対応するOpenRTM用のIDLファイルを出力
  - 生成されたIDLファイルを利用してRTMコンポーネントを生成. ROSメッセージとRTMデータポートの相互変換を提供
- ROSで記述された3000のパッケージを全てRTMから利用するための基盤を構築



ROSのナビゲーションノード



自動生成されたROSナビゲーション機能を提供するRTMコンポーネント



ROSナビゲーションチュートリアルの実行

```
$ roslaunch navigation_stage move_base_amcl_2.5cm.launch
```

ROSノードからRTMコンポーネントの自動生成

```
$ roslaunch rosnode_rtc stage_sample.launch
```

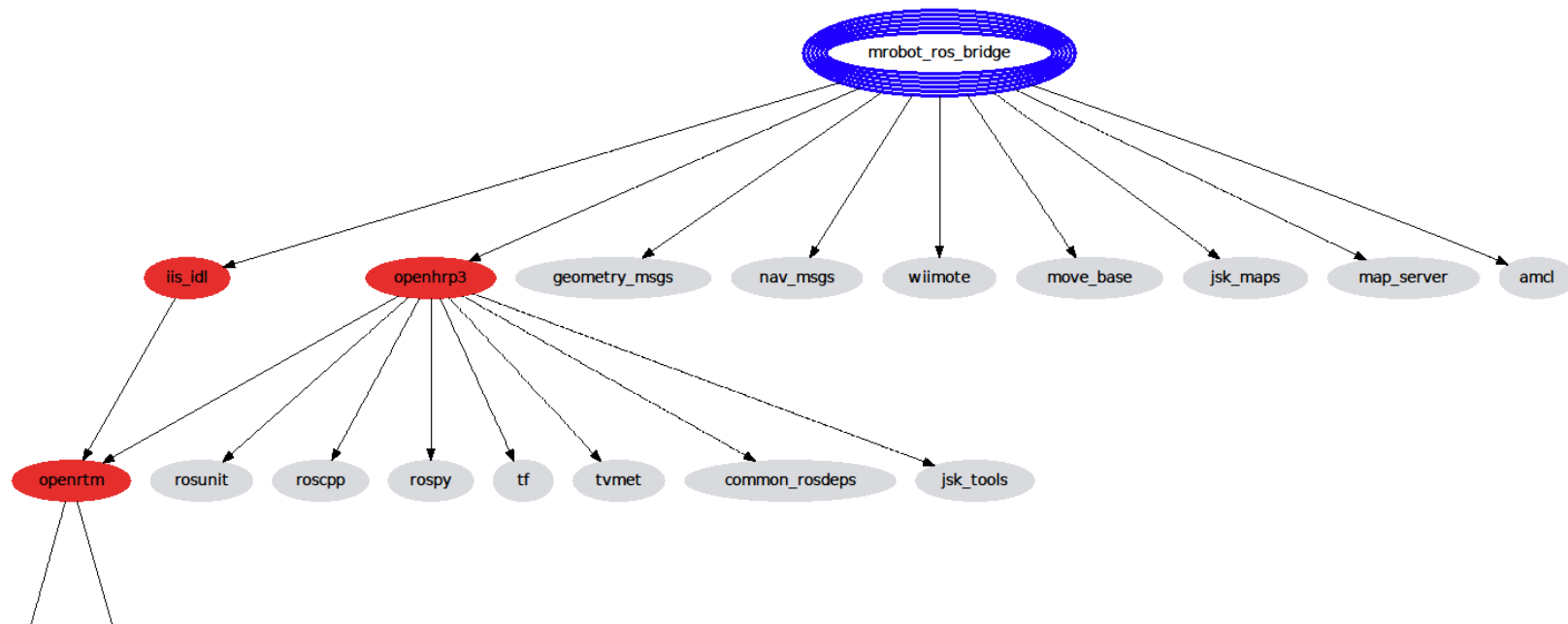
RTMのデータポートからROSのナビゲーションを制御する例

```
$ rosrn rosnode_rtc stage_sample_send_goal.sh
```

# 複数パッケージの依存関係解消とコンパイル

```
$ catkin build openrtm_ros_bridge
```

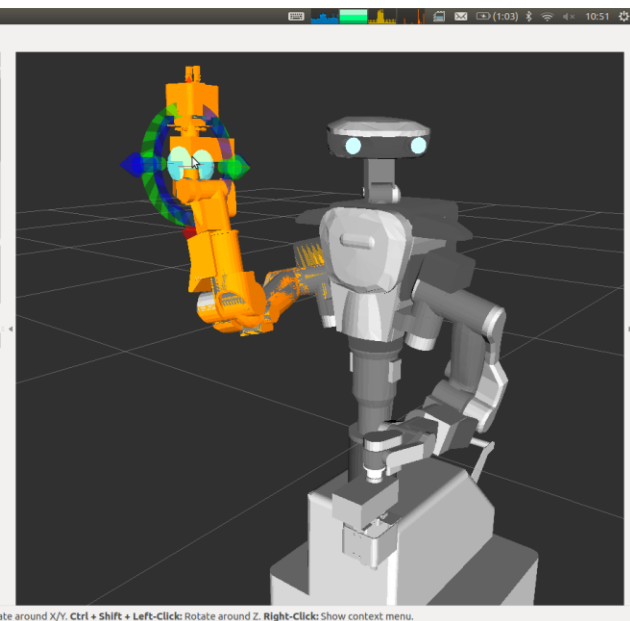
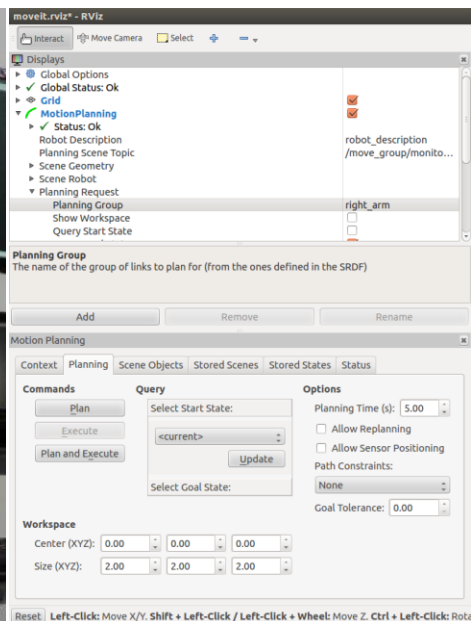
1コマンドでROS, RTMが混在する複雑な依存関係を解析し、必要な全てのパッケージのコンパイルやリンク, IDL生成を含めてターゲットコンポーネントの生成処理を行う。



# 相互運用環境デモ

[http://wiki.ros.org/rtmros\\_nextage](http://wiki.ros.org/rtmros_nextage)

```
$ sudo apt-get ros-indigo-rtmros-nextage
# Launch RTMROS environment
$ source /opt/ros/indigo/setup.bash
$ rtmlaunch nextage_ros_bridge nextage_ros_bridge_simulation.launch
$ hrpsyspy
... OpenRTMで経路でロボットコマンドを実行
$ roslaunch nextage_moveit_config moveit_planning_execution.launch
... ROS経由でコマンドを実行
```





# What is ROS exactly?

ROS = 通信ライブラリ + ツール + 基盤 + エコシステム

通信ライブラリ: ROSは分散型計算システムの迅速, 簡易な構築のために設計された出版・購読型のメッセージ通信基盤を提供するものである.

ツール: ROSは分散型計算システムの設定, 起動, 監視, デバッグ, 視覚化, ログ取り, 停止を行う広範囲なツールを提供するものである.

基盤: ROSは移動, 操作, 認識を中心に大量の有用なロボットライブラリ群を提供するものである.

エコシステム: ROSはインテグレーションとドキュメンテーションを中心として大規模なコミュニティによって支えられ, 発展している. [ros.org](http://ros.org)は世界中の開発者から提供された大量のROSパッケージを見つけて, 習得するためのワンストップサービスである.

Dec 06 '11  
Brian Gerkey

# Complain!!!

1週間のご滞在、本当にご苦勞様でした。

初日に、Eric Bergerが、"COMPLAIN IT"と申しておりましたように、ROS、ソフトウェア、ハード、滞在中のプログラムの組み方に関して、よかったGood改善すべき点がある。このようにしたらよいのでは。Improvement & Recommendation  
と思われたことがあれば、細かいことも含め、お気づきの点をすべてお書きください。

# コミュニティ型開発

## 伽藍とバザール19の教訓より

1. はやめのリリース、ひんばんリリース。そして顧客の話をきくこと。
2. ユーザを共同開発者として扱うのは、コードの高速改良と効率よいデバッグのいちばん楽ちんな方法。
3. ベータテストと共同開発者の基盤さえ十分大きければ、ほとんどすべての問題はすぐに見つけだされて、その直し方もだれかにはすぐわかるはず。
  1. 目玉の数さえ十分あれば、どんなバグも深刻ではない
  2. だれかが問題を見つける。そしてそれを理解するのはだれか別の人だよ。そして問題を見つけることのほうがむずかしいとぼくが述べたことは記録しておいてね
4. ベータテストをすごく大事な資源であるかのように扱えば、向こうも実際に大事な資源となることで報いてくれる。
5. 何を書けばいいかわかってるのがよいプログラマ。なにを書き直せば(そして使い回せば)いいかわかってるのが、すごいプログラマ。
6. 捨てることをあらかじめ予定しておけ。どうせいやでも捨てることになるんだから(フレッド・ブルックス『人月の神話』第11章)
7. 「完成」(デザイン上の)とは、付け加えるものが何もなくなったときではなく、むしろなにも取り去るものがなくなったとき。
8. あるソフトに興味をなくしたら、最後の仕事としてそれを有能な後継者に引き渡すこと。

The Cathedral and the Bazaar Eric S. Raymond

伽藍とバザール 山形浩生訳 <http://cruel.org/freeware/cathedral.html>より引用

# 質問しよう！

8/3/2015

Existe algún video tutorial para el uso de openNI en

- #openrtm
- [openrtm-users@openrtm.org](mailto:openrtm-users@openrtm.org)
- ロボット分野は日本語のコミュニティがあるのが特徴(分野/地域によっては英語しかない場合も)
- 英語の世界に出っけていても怖くない.
- 世の中の人々は積極的に質問している →

トピックを検索

グループ



OpenNI

Existe algún video tutorial para el uso de openNI en win

投稿 8 件、投稿者 5 人

Luis Rodriguez

メッセージを次の言語に翻訳: 日本語

Hola mi nombre es Luis Rodriguez y soy desarrollador básico, me preguntaba si existe algún video tutorial para la instalación de openNI en win 32, tambien me preguntaba si necesito kinect para que openNI funcione, o es acaso que lo puedo hacer con una web cam o

Agradeceré las respuestas :)

Radu Bogdan Rusu

その他の受信者: luisd...@gmail.com

メッセージを次の言語に翻訳: 日本語

Hi Luis,

Not being a native Spanish speaker, this is what I could make out of y

"Hello my name is Luis Rodriguez and I am basic developer, asked to installation of openNI in win 32 exists, also asked to me if I need kinect so that openNI a common Web cam. I will be thankful for the answers:)"

# 告白的デバッグ法

Kei Okada

C実践プログラミング - Oualline

https://books.google.co.jp/books?id=F0H9m6Jo47UC&pg=PA264&lpg=PA264&dq=告白的デバッグ法

Google 告白的デバッグ法

ブックス

マイライブラリに追加 レビューを書く

264 ページ

この書籍内での 告白的デバッグ法 の結果 2 / 3 件 - <前へ 次へ> - [すべて表示](#) [検索をクリア](#)

書籍の印刷版を入手

電子書籍がありません

O'Reilly  
Amazon.co.jp  
紀伊国屋書店 BookWeb  
楽天ブックス  
セブンネットショッピング

所蔵図書館を検索  
すべての販売店 >

**G+** **0**  
★★★★★  
1レビュー  
[レビューを書く](#)

**C実践プログラミング**  
著者: Oualline, Steve

告白的デバッグ法 [検索](#)

この書籍について

```
return(0);
}
```

fflush 文により I/O の効率は低下しますが、最新の情報が得られます。

## 15.5 告白的方法によるデバッグ

告白的方法によるデバッグとは、プログラマが、作成したプログラムについて他人に説明することで行うデバッグです。説明する相手は、関係者でもかまいませんし、関係者でなくてもかまいません。ただの壁に向かって説明してもかまいません。プログラマが話しかけることができさえすれば誰でもかまわないのです。

典型的な対話例は次のようなものです。

「やあ、ビル、ちょっといいかな。どうやら僕が作ったプログラムにはバグがあるようなんだ。8.0 と出力されるはずんだけど、実際は-8.0 になってしまうんだ。出力する値はこの式を使って計算しているんだけど——支払い金額とレートはチェックしたし、関年コードがおかしくなければ日付は正しいはずだし、そのコード、ん……ありがとう、ビル、問題点がわかったよ。」

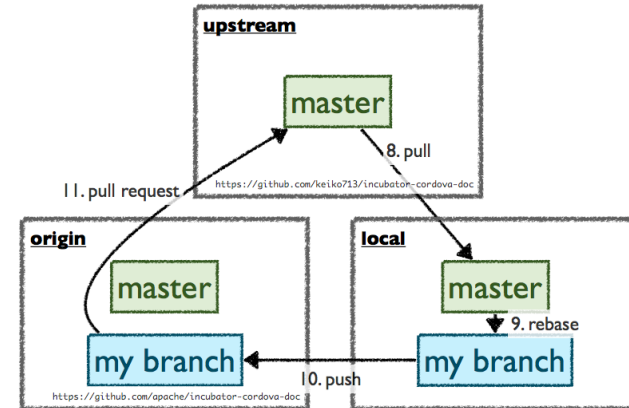
その間、ビルは一言も発しませんでした。

このようなデバッグは立ち稽古とも呼ばれています。他者の存在により、違った方向からプログラムを眺めることができるようになります。さらに、本人が見過ごしていた問題点を相手が指摘してくれることもまれではありません。

著作物

# Github : プログラマのSNS

- オリジナルのコードに変更部分を報告する機能 (Pull Request) が素晴らしい
- 開発者仲間の活動状況がわかるのが素晴らしい
- プライベートリポジトリも利用可能



<http://kik.xii.jp/archives/179>

#	User	Contribs	Location	Picture
#1	fkanehiro (Fumio KANEHIRO)	1627		
#2	s-nakaoka (Shin'ichiro Nakaoka)	753	Tsukuba, Ibaraki, Japan	
#3	durka (Alex Burka)	727		
#4	ysuga (Yuki Suga)	227	Tokyo, Japan	
#5	hatorishizuko	152		
#6	jun0	99		
#7	gbiggs (Geoffrey Biggs)	67		
#8	sugarsweetrobotics (Sugar Sweet Robotis)	41	Tokyo, Japan	
#9	maniram477 (Manikandan R)	17	India	
#10	futail2a (asato)	7		

#	User	Contribs	Location	Picture
#1	wkentarō (Kentarō Wada)	7698	Tokyo/Japan	
#2	dirk-thomas (Dirk Thomas)	5592	Mountain View, CA	
#3	k-okada (Kei Okada)	5306	Tokyo, Japan	
#4	mkoval (Michael Koval)	2953	Pittsburgh, PA	
#5	DLu (David V. Lu!!)	2576	Pittsburgh, PA	
#6	davetcoleman (Dave Coleman)	2495	Boudler, CO	
#7	DaikiMaekawa (Daiki Maekawa)	2269	Japan/Switzerland	
#8	felixduvallet (Felix Duvallet)	2176		
#9	130s (Isaac I.Y. Saito)	2127	Sacramento, CA / Tochigi, Japan	
#10	stonier (Daniel Stonier)	2064	Seoul, Korea	
#11	asmodehn (AlexV)	1899		
#12	vraবাদ (Vincent Rabaud)	1852	Paris, France	
#13	wjwwood (William Woodall)	1778	Mountain View, CA	

# Github のステータスページは履歴書代わりに

**Overview** | Repositories | Public activity

**Popular repositories**

- baxter\_cpp** (25 stars) - Additional Baxter packages for MoveIt, written entirely in C++
- moveit\_visual\_tools** (18 stars) - Helper functions for displaying and debugging MoveIt! data in Rviz via published markers
- rviz\_visual\_tools** (16 stars) - C++ API wrapper for displaying shapes and meshes in Rviz
- moveit\_simple\_grasps** (15 stars) - Generate basic grasp poses for simple objects such as blocks or cylinders
- ros\_control\_boilerplate** (13 stars) - Provides a simple simulation interface and template for setting up a hardware interface for ros\_control

**2,495 contributions in the last year**

Summary of pull requests, issues opened, and commits. Learn how we count contributions.

**138** Followers | **29** Started | **28** Following

**Organizations**

**Contribution activity** (Period: 1 week) - 254 commits

**Overview** | Repositories | Public activity

**Popular repositories**

- fcn** (22 stars) - Fully Convolutional Networks (Chain Implementation)
- conquevim** (7 stars) - [THIS IS MIRROR] Run interactive commands inside a Vim buffer.
- homebrew-tr** (4 stars) - [See homebrew/homebrew] TRR (typing software on Emacs) as formula for Homebrew.
- dotfiles** (3 stars) - Dotfiles in home directory.
- deepGraspingCode** (2 stars) - Code for Deep Learning for Detecting Robotic Grasps; Ian Lenz, Honglak Lee, Ashutosh Saxena. In Robotics: Science and Technology

**7,707 contributions in the last year**

Summary of pull requests, issues opened, and commits. Learn how we count contributions.

**55** Followers | **564** Started | **155** Following

**Organizations**

**Contribution activity** (Period: 1 week) - 14 commits

**Overview** | Repositories | Public activity

**Popular repositories**

- choreonoid** (26 stars) - An integrated graphical robotics application framework
- choreonoid-doc** (0 stars) - Document of Choreonoid
- hrcsys-base** (0 stars) - Basic RT components and utilities to control robots using OpenRTM
- jrvc-model** (0 stars)
- openh3** (0 stars) - Open Architecture Human-centered Robotics Platform

**753 contributions in the last year**

Summary of pull requests, issues opened, and commits. Learn how we count contributions.

**10** Followers | **0** Started | **2** Following

**Organizations**

**Contribution activity** (Period: 1 week) - 1 commit

**Overview** | Repositories | Public activity

**Popular repositories**

- clap** (22 stars) - CommonLisp APlied Pythonically
- 201510-rosip** (6 stars)
- emacs-settings** (3 stars) - emacs setting scripts
- ros-glc** (3 stars) - glc is an ALSA & OpenGL capture tool for Linux.
- nicio-downloader** (3 stars) - command line niconico downloading tool

**3,256 contributions in the last year**

Summary of pull requests, issues opened, and commits. Learn how we count contributions.

**76** Followers | **110** Started | **18** Following

**Organizations**

**Contribution activity** (Period: 1 week) - garaemon has no activity during this period.

# まとめ

- 国内のロボットコミュニティを盛り上げていきましょう！
- 私からの提案
  - COMPLAIN
  - サマーキャンプ中は1日1質問
    - (#openrtm, openrtm-users)！
  - サマーキャンプの恥はかき捨て！
  - 講師の先生方に教わった内容もポスト
  - 自分が分からないことは、他の人もわからない