

rtshell入門

Geoffrey Biggs

産業技術総合研究所

ロボットイノベーション研究センター

ロボットソフトウェアプラットフォーム研究チーム

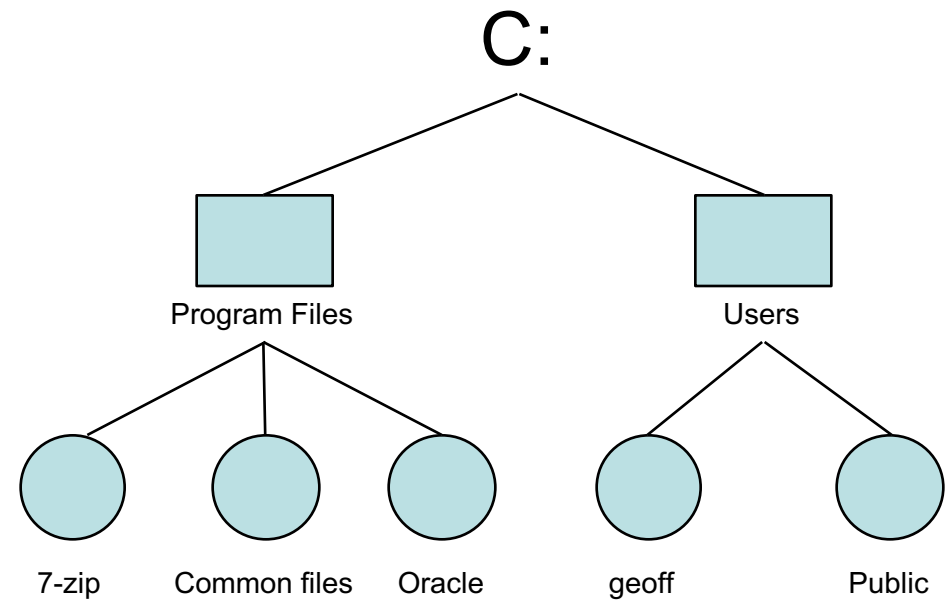
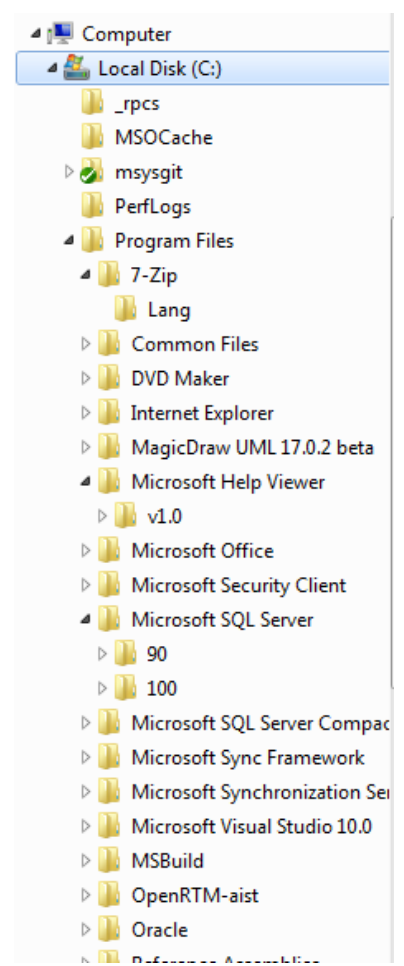
rtshellって何？

- コマンドラインで個々のRTコンポーネントやRTシステムを制御するツール
- RTSystemEditorと同等の機能を持つ
- テストやデバッグ用のコマンドを持つ
- RTSystemEditorが使えない場合に有効である
 - 少リソース
 - GUIが使えなくて、ネットワークもない
- スクリプト可能

rtshellの特徴

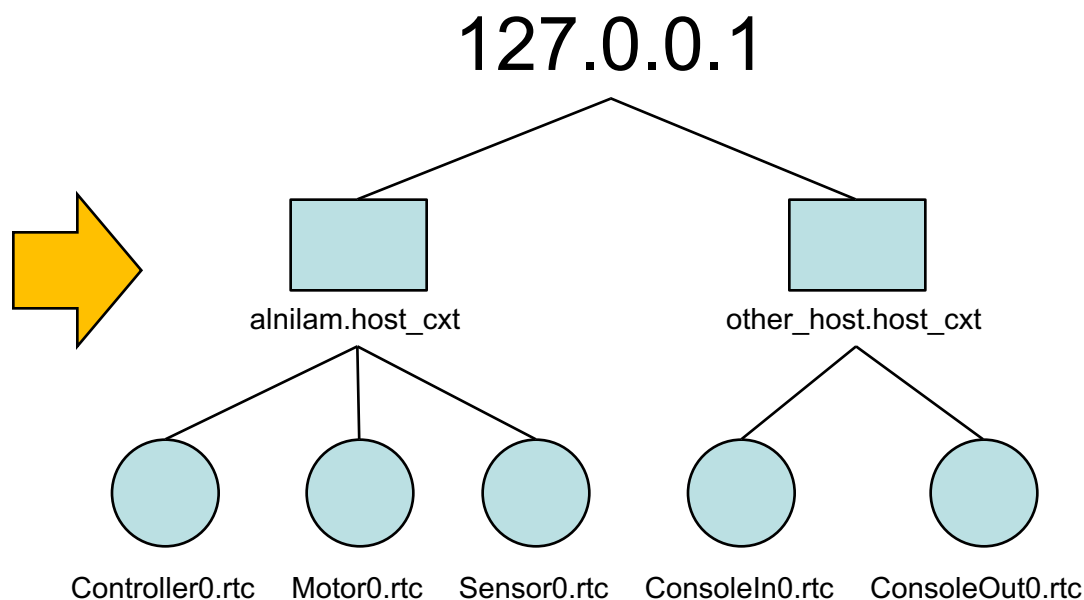
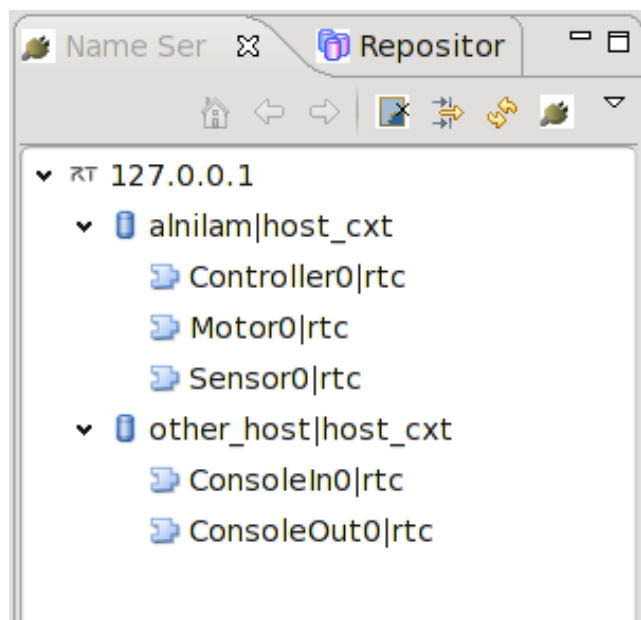
- コマンドラインやシェルスクリプトでRTコンポーネントを接続したりアクティベートしたりすることが可能
- Windows、Linux、BSD、及びMacOS Xなどで利用可能
- RTシステム全体を一つのコマンドで起動、終了することが可能
- コマンドラインからrtprintとrtinjectでコンポーネントのテストを簡単に行うことができる
- コンポーネントが送るデータを記録し、再生する

rtshellのバーチャルファイルシステム

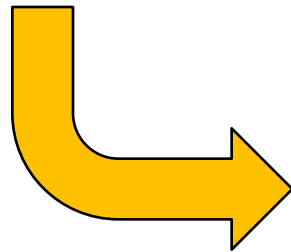
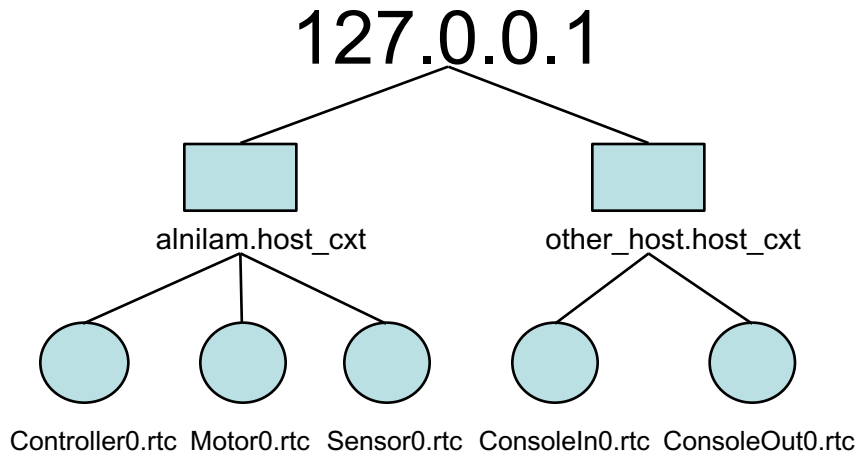


rtshellのバーチャルファイルシステム

- ファイルシステムのツリーと同じようにRTC等を見る



rtshellのバーチャルファイルシステム



```

geoff ~ $ rtls
localhost/
geoff ~ $ rtcwd localhost/
geoff ~ $ rtls
alnilam.host_cxt/ other_host.host_cxt/
geoff ~ $ rtcwd alnilam.host_cxt/
geoff ~ $ rtls
Controller0.rtc Motor0.rtc Sensor0.rtc
geoff ~ $ rtcwd ..
geoff ~ $ rtls
alnilam.host_cxt/ other_host.host_cxt/
geoff ~ $ rtcwd other_host.host_cxt/
geoff ~ $ rtls
ConsoleIn0.rtc ConsoleOut0.rtc
geoff ~ $ rtpwd
/localhost/other_host.host_cxt/
  
```

バーチャルファイルシステムの管理

- **rtcwd** で現在のワーキングディレクトリを変更する
- **rtls** で現在のワーキングディレクトリの内容を表示する
- 迷ったら **rtpwd** でワーキングディレクトリの名を表示する

```
geoff ~ $ rtls
localhost/
geoff ~ $ rtcwd localhost/
geoff ~ $ rtls
alnilam.host_cxt/ other_host.host_cxt/
geoff ~ $ rtcwd alnilam.host_cxt/
geoff ~ $ rtls
Controller0.rtc Motor0.rtc Sensor0.rtc
geoff ~ $ rtcwd ..
geoff ~ $ rtls
alnilam.host_cxt/ other_host.host_cxt/
geoff ~ $ rtcwd other_host.host_cxt/
geoff ~ $ rtls
ConsoleIn0.rtc ConsoleOut0.rtc
geoff ~ $ rtpwd
/localhost/other_host.host_cxt/
```

コンポーネントライフサイクル変更

- **rtact** でコンポーネントをactivate する

```
$ rtact ConsoleIn0.rtc
```

- **rtdeact** でコンポーネントをdeactivate する
- **rtreset** でエラー状態にあるRTコンポーネントをリセットする
- コンポーネントの現在状態を **rtls -l** で表示する

```
$ watch -n 1 rtls -lR
```

(Windowsで利用できない)

ポート接続

- **rtcon** で接続を作る
- **rtdis** で接続を切る
- IDを使ったら、単独な接続を管理できる

```
$ rtcon ConsoleIn0.rtc:out ConsoleOut0.rtc:in  
-i my_connection
```

```
$ rtcon ConsoleIn0.rtc:out ConsoleOut0.rtc:in  
-i other_connection
```

```
$ rtdis ConsoleIn0.rtc:out -i my_connection
```

コンポーネント情報

- **rtcat** でコンポーネントのプロパティ等を表示する
 - -l オプションを使って情報管理する

```
$ rtcat -l ConsoleIn0.rtc
```

- 大きなツリーなら **rtfind** でコンポーネント等を探す
 - 名でフィルター
 - 種類でフィルター

```
$ rtfind -iname Con* -type cz .
```

ネームサーバからの削除

- ゾンビーコンポーネントは邪魔になる
- **rtdel** で消す
- 「ツリーがなくなった!」
 - **rtdel** で何でも消せる!
 - -z オプションを使ったら、ゾンビーだけが消せる

コンフィギュレーションパラメータ

- **rtconf** でコンフィギュレーションパラメータを管理する
- パラメータの表示
- パラメータの編集

```
$ rtconf ConfigSample0.rtc -l  
  
$ rtconf ConfigSample0.rtc -s mode0  
    set int_param0 54321  
  
$ rtconf ConfigSample0.rtc -l -s mode0
```

マネージャ

- ファイルシステムでマネージャはディレクトリ
- `rtcwd`、`rtls` 等は使える
- `rtcat` でマネージャの詳細な情報を表示する
- `rtmgr` でコンポーネントを作ったり消したりする
- `rtexit` でコンポーネントの終了する

```
$ rtmgr manager.mgr/ -l
    ./rtc/SeqIn.so:SeqInInit

$ rtmgr manager.mgr/ -c SeqIn

$ rtexit SequenceInComponent0.rtc
```

マネージャでコンポジットコンポーネント

- **rtcomp** でコンポジットコンポーネントを作る(得に便利!)
 - 外部ポートの設定する
 - インスタンス名設定する

```
$ rtcomp manager.mgr:DriveUnit
  -a Motor0.rtc
  -a Controller0.rtc:in
  -a Sensor0.rtc:out
```

システム管理

- rtshell で全システムを管理する
 - RTSPProfile ファイルを使う
 - RTSystemEditor もRTSPProfile を使う
- **rtresurrect** で復元する
- **rtstart** で起動させる
- **rtstop** で停止する
- **rtteardown** で消す

```
$ rtresurrect my_system.rtsys  
$ rtstart my_system.rtsys
```

システムのインスペクション

- システムを起動したら確認したい
 - **rtcheck** でライブなシステムをRTSProfile ファイルと比べる
- **rtstodot** でRTSProfile のモデルを可視化する
 - **rtcryo** と組み合わせたらライブなシステムを可視化する
 - (Windowsで利用できない)

コンポーネントのデバッグ

- rtshell でコンポーネントが送信し受信するデータのインスペクション
 - **rtprint** でアウトポートからのデータを表示する
 - **rtinject** でインポートにデータを送る
- データロギングでテスト

```
$ rtprint /localhost/ConsoleIn0.rtc:out
```

```
$ rtinject /localhost/ConsoleOut0.rtc:in  
-c 'RTC.TimedLong({time}, 42)'
```

データログ作り

- **rtlog** でコンポーネントが送るデータをファイルに記録する
- オフラインで **rtlog** によってファイルからのデータを再生する
 - ハードウェアなしでアルゴリズムのテスト

```
$ rtlog -f log.rtlog  
    /localhost/ConsoleIn0.rtc:out.numbers  
  
$ rtlog -f log.rtlog -p  
    /localhost/ConsoleOut0.rtc:in.numbers
```

ドキュメント

- 全コマンドで **-h** オプションによってヘルプを取得

```
geoff ~ $ rtinject -h
```

```
Usage: rtinject [options] <path1>:<port1> [<path2>:<port2>...]
```

```
Write a constant value to one or more ports.
```

```
Options:
```

```
--version          show program's version number and exit
-h, --help         show this help message and exit
-c CONST, --const=CONST
                    The constant value to send, as a Python expression. If
                    not specified, values will be read from standard in.
-m MODULES, --mod=MODULES
                    Extra modules to import. If automatic module loading
                    struggles with your data types, try listing the
                    modules here. The module and its __POA partner will be
                    imported.
-n MAX, --number=MAX
                    Specify the number of times to write to the port.
                    [Default: 1]
-p PATHS, --path=PATHS
                    Extra module search paths to add to the PYTHONPATH.
-r RATE, --rate=RATE
                    Specify the rate in Hertz at which to emit data.
                    [Default: 1.0]
-t TIMEOUT, --timeout=TIMEOUT
                    Write data for this many seconds, then stop. This
                    option overrides --number. [Default: -1]
-v, --verbose      Output verbose information. [Default: False]
```

ドキュメント

- UNIX型では深い説明(使い方の例を含む)がmanページに

RTINJECT(1)

RTINJECT(1)

User commands

NAME

rtinject - inject data into ports

SYNOPSIS

rtinject [options] <path1:port1> [path2:port2...]

DESCRIPTION

Writes constant values to one or more ports. By default, the value is written once. Options are available to write a set number of times, or write regularly for a specified length of time.

A connection will be made to the port using the default connection settings compatible with the port.

OPTIONS

-c CONST, **--const=CONST**

The constant value to send, as a Python expression. If not specified, values will be read from stdin. Any occurrences of **{time}** in the constant expression will be replaced with the current time.

-m MODULES, **--mod=MODULES**

Extra modules to import. If automatic module loading struggles with the constant's data types, try listing the modules here. The module and its **__POA** partner will be imported.

-n MAX, **--number=MAX**

lines 1-26

\$ man rtinject

ドキュメント

- Windows型では深い説明がhtmlページにある

File Edit View History Bookmarks Tile Tools Help

http://www.openrtm.org/pub/OpenRTM-aist/tools/rshell/3.0/ja/rshell.html

rtinject

ポートにデータを送る

Author: Geoffrey Biggs and contributors
Date: 2010-10-24
Copyright: EPL-1.0
Version: 3.0
Manual section: 1
Manual group: User commands

書式

rtinject [options] <path1:port1> [path2:port2...]

概要

値を一つ以上のポートに送ります。デフォルトは一回のみ送ります。複数回や定期的に送ることもできます。

<http://www.openrtm.org/pub/OpenRTM-aist/tools/rshell/3.0/ja/rshell.html>

チュートリアル

- openrtm.orgにチュートリアルがある
- rtshell によるRTシステムの管理

<http://openrtm.org/openrtm/ja/node/5014/>

- rtshell でコンポーネントデータの保存・再生

<http://openrtm.org/openrtm/ja/node/5015/>

- Youtube にスクリーンキャストがある

<http://www.youtube.com/user/OpenRTM>

まとめ

- rtshell で開発効率をあげる
- RTSystemEditor と組み合わせたら全部の力を得る
- 説明書に参照してください
 - 全部のコマンドで -h オプションによってヘルプを取得
 - man ページには深い説明がある
 - (Windows の場合はHTML として提供する)