1. タイトル

６軸力センサ用データ型

1. 提案者名・メールアドレス

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

1. 履歴
   1. 提案日

2013/11/18

* 1. 締切日（提案日から1ヶ月以降かつ最終改定日から1週間以降）

2013/12/18

* 1. 改訂履歴

1. 概要

６軸力センサ情報を格納するデータ型

1. 提案理由

力センサはヒューマノイドには一般的なセンサであるがOpenRTMには対応するデータ型が存在していなかったため．

1. 仕様

Wrench  
struct{  
Time tm  
Vector3D force  
Vector3D torque}

1. 提案が後方互換性に及ぼす影響

なし

1. その他特記事項

型の名前をWrenchにするかTimedWrenchにするか議論が必要．InterfaceDataTypes.idlをみるとセンサに対応するデータ型はTimedはついていない．