

## ■モジュールの動作確認方法

「ロボットハンド(RH707)制御モジュール」の動作確認方法を以下に記します。

前提条件：ロボットハンド（RH707）及び専用ハンドコントローラ（RH700C3）、ハンド用インタフェースシステムの接続・設定が全て完了しているものとします。

### 1. ネームサーバの起動

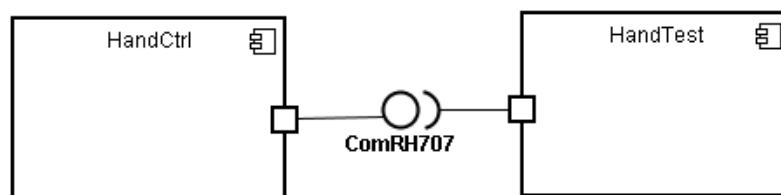
ポート番号 9876 を指定して、ネームサーバを起動します。

### 2. RTC の起動

同封のロボットハンド(RH707)制御 RTC (HandCtrl) と動作確認用 RTC (HandTest) を起動します（HandCtrl は root 権限で起動します。）。

### 3. RTC の接続・活性化

RTSystemEditor を起動し、下図のようにサービスポートの接続を行い、HandCtrl →HandTest の順番で RTC の活性化を行います。



### 4. ハンドの動作確認

活性化を行うと、以下のように入力を促されますので、「A」または「B」の入力で、ハンドが開き、「C」の入力でハンドが閉じ、「D」の入力で開閉中のハンドが停止することを確認します。

```
***** RH707 Hand Open/Close Test *****  
A:Open  
B:Open(Slowly)  
C:Close  
D:Stop  
*****  
=>
```

以上。