

アームユニット RTC Ver.3.0 試験報告書

本書は、著作権法により保護されています。

本書の内容を全部あるいは一部に関わらず、弊社の許諾を得ずに、いかなる方法においても無断で第3者へ開示、複製することを禁じています。

本書の内容は予告なく変更されることがあります。



資料番号 : (開研 R) 10-J-008

改版 : 第 1 版

目次

1. はじめに.....	5
2. 試験結果.....	6

1.はじめに

本書は、アームユニット RTC の試験結果をまとめたものである。

アームユニット RTC はユニット内部のコントローラで動作する組込み用 R T ミドルウェア (VxWorks5.5.1 対応 OpenRTM-aist1.0.0RELEASE 版)を使用している。

関連ドキュメント

[1] アームユニット RTC Ver3.0 操作マニュアル(RB1400157)

2.試験結果

試験対象メソッドを表 1 に示す。

表 1 試験結果一覧

機能区分	項目番号	メソッド	機能	結果	備考
共通 コマンド	1-1	servoON	主回路電源・サーボ ON	OK	
	1-2	servoOFF	主回路電源・サーボ OFF	OK	
	1-3	getActiveAlarm	系列アラームを取得	OK	
	1-4	clearAlarms	系列軸のアラームをクリア	OK	
	1-5	getFeedbackPosJoint	各軸のフィードバック位置情報を取得	OK	
	1-6	getManipInfo	マニピュレータ情報を取得	OK	
	1-7	getSoftLimitJoint	関節座標系のソフトリミット値を取得	OK	
	1-8	getState	軸ステータス取得	OK	
	1-9	setSoftLimitJoint	関節座標系のソフトリミット値を設定	未実施	将来機能
中レベル モーションコマンド	2-1	moveGripper	グリッパを指定された開閉角度割合[%]へ動作	OK	
	2-2	closeGripper	グリッパを完全に閉じる	OK	
	2-3	openGripper	グリッパを完全に開く	OK	
	2-4	getFeedbackPosCartesian	ロボット座標系でのフィードバック位置情報を取得	OK	
	2-5	setControlPointOffset	制御点のフランジ面からのオフセット量を設定	OK	
	2-6	setSpeedCartesian	直交動作時の速度を%指定	OK	
	2-7	setSpeedJoint	関節動作時の速度を%指定	OK	
	2-8	setMaxSpeedCartesian	直交動作時の最大動作速度を設定	OK	
	2-9	setMaxSpeedJoint	関節動作時の最大動作速度を設定	OK	
	2-10	setMinAccelTimeCartesian	直交動作時の最大速度までの最小動作加速時間を設定	OK	
	2-11	setMinAccelTimeJoint	関節動作時の最大速度までの最小動作加速時間を設定	OK	
	2-12	getMaxSpeedCartesian	直交動作時の最大動作速度を取得	OK	
	2-13	getMaxSpeedJoint	関節動作時の最大動作速度を取得	OK	
	2-14	getMinAccelTimeCartesian	直交動作時の最大速度までの最小動作加速時間を取得	OK	
	2-15	getMinAccelTimeJoint	関節動作時の最大速度までの最小動作加速時間を取得	OK	
	2-16	moveLinearCartesianAbs	直線補間(直交座標系における直線補間)を絶対位置指令で動作	OK	
	2-17	moveLinearCartesianRel	直線補間(直交座標系における直線補間)を相対位置指令で動作	OK	

機能区分	項目番号	メソッド	機能	結果	備考
	2-18	movePTPCartesianAbs	リンク補間(関節座標系における直線補間)を絶対位置指令で動作	未実施	将来機能
	2-19	movePTPCartesianRel	リンク補間(関節座標系における直線補間)を相対位置指令で動作	未実施	将来機能
	2-20	movePTPJointAbs	リンク補間(関節座標系における直線補間)を絶対位置指令で動作	OK	
	2-21	movePTPJointRel	リンク補間(関節座標系における直線補間)を相対位置指令で動作	OK	
	2-22	pause	すべての軸を一時停止	OK	
	2-23	resume	動作再開	OK	
	2-24	stop	すべての軸を減速停止	OK	
	2-25	setAccelTimeCartesian	直交補間実行時の加速時間を設定	OK	
	2-26	setAccelTimeJoint	リンク補間実行時の軸の加速時間を設定	OK	
	2-27	setBaseOffset	本マニピュレータのアーム座標系からロボット座標系(基準)までのオフセット量を設定	OK	
	2-28	getBaseOffset	アーム座標系からロボット座標系までのオフセット量を取得	OK	
	2-29	getSoftLimitCartesian	ロボット座標系でのソフトリミット値を取得	未実施	将来機能
	2-30	setSoftLimitCartesian	直交座標系のソフトリミット値を設定	未実施	将来機能
位置指令データポート (InPort)	3-1		マニピュレータの各関節へ角度指令を入力	OK	
位置 FB 指令データポート (OutPort)	4-1		マニピュレータの各関節のフィードバック角度データを取得	OK	