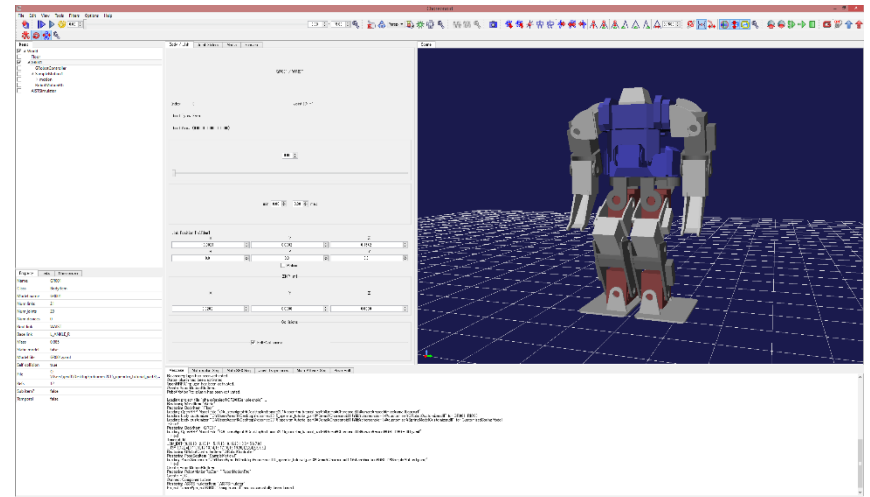
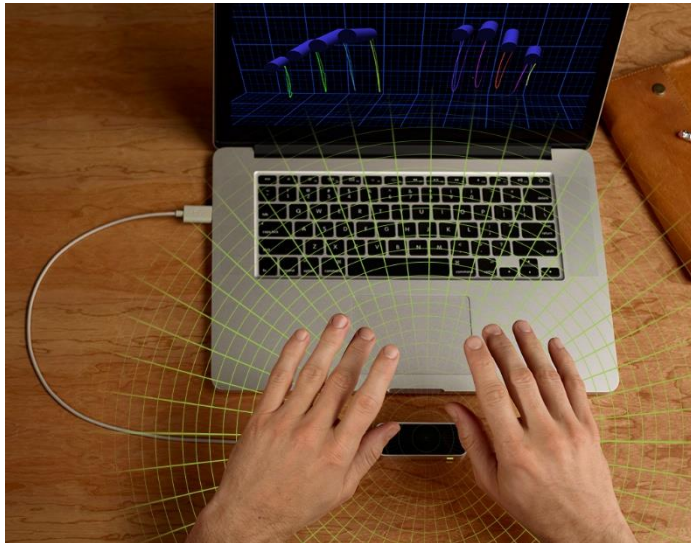


第3部：プログラミング実習 (ロボット制御コース)

<http://openrtm.org/openrtm/ja/node/5794>

内容

- HIDセンサー「LeapMotion」とロボットシミュレータ「Choreonoid」をつなぐ
- オペレータの異図に対してロボットを制御する
- 制御するコンポーネントを作成する



流れ

- デモシステムでセンサー、シミュレータの動作確認
- サンプルコンポーネントの利用
- 自分のコンポーネントの作成

システムの基本構造

