

RTミドルウェアによるロボットプログラミング技術

# 3. RTMによるプログラミング



# インストールの確認(Windows)

- OpenRTM-aist
  - OpenRTM-aist-1.1.2-RELEASE\_x86.msi
  - インストール後に再起動する
- Python
  - python-2.7.10.msi
    - 2.7.11は不具合が発生するため非推奨
  - ※OpenRTM-aistの32bit版をインストールする場合Pythonも32bit版をインストールする。  
OpenRTM-aistの64bitをインストールする場合はPythonも64bit版をインストールする。
- PyYAML
  - PyYAML-3.11.win32-py2.7.exe
- CMake
  - cmake-3.5.2-win32-x86.msi
- Doxygen
  - doxygen-1.8.11-setup.exe
- Visual Studio
  - Visual Studio 2013

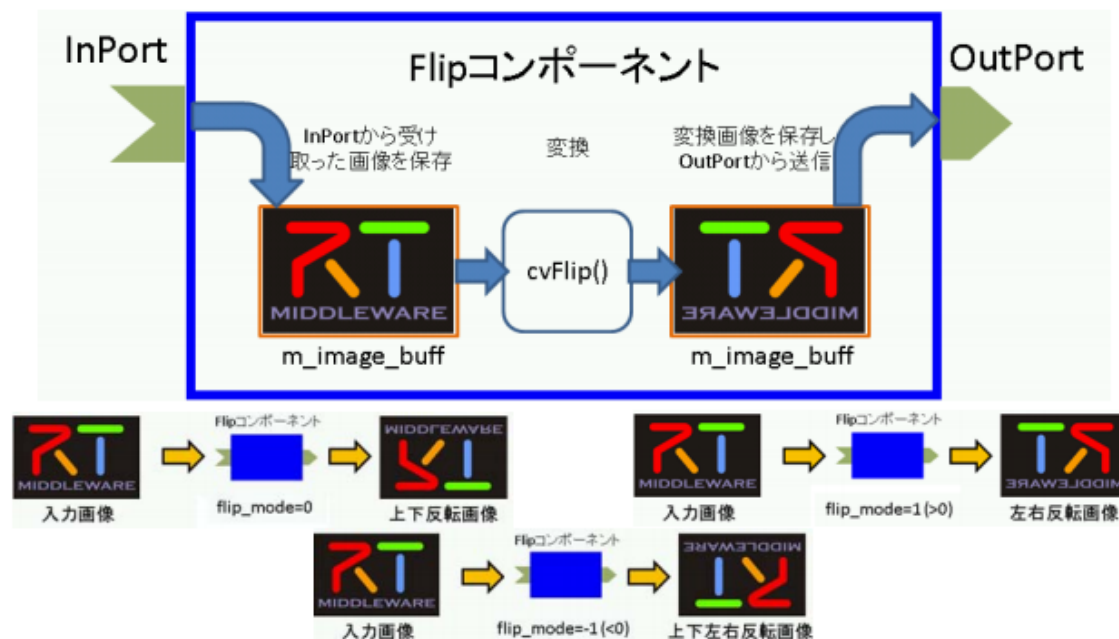
より新しいバージョンがある場合、  
そちらをインストールすること

# インストールの確認(Ubuntu)

- OpenRTM-aist
  - \$ sudo sh pkg\_install\_ubuntu.sh
- CMake
  - \$ sudo apt-get install cmake cmake-gui
- Doxygen
  - \$ sudo apt-get install doxygen
- RT System Editor、RTC Builder
  - eclipse442-openrtp112v20160526-ja-linux-gtk-x86\_64.tar.gzを適当な場所に展開
- Java
  - \$ sudo apt-get default-jre
- OpenCV
  - \$ sudo apt-get install libopencv-dev libcv2.4 libcvaux2.4 libhighgui2.4
- OpenCVのサンプルコンポーネント
  - 自分でビルドする
    - \$ svn co <http://svn.openrtm.org/ImageProcessing/trunk/ImageProcessing/opencv/>
    - \$ cd opencv
    - \$ mkdir work
    - \$ cd work
    - \$ cmake ..
    - \$ make
    - \$ sudo make install
- Code::Blocks(任意)
  - \$ sudo apt-get install codeblocks

# 実習内容

- 画像の反転を行うコンポーネントの作成
  - InPortで受信した画像データを処理してOutPortから出力
    - データポートの使用方法を習得
  - コンフィギュレーションパラメータにより反転する方向を設定
    - コンフィギュレーションパラメータの使用方法を習得
  - RT System Editorにより他のRTCと接続、RTCをアクティブ化
    - RT System Editorの使い方を習得



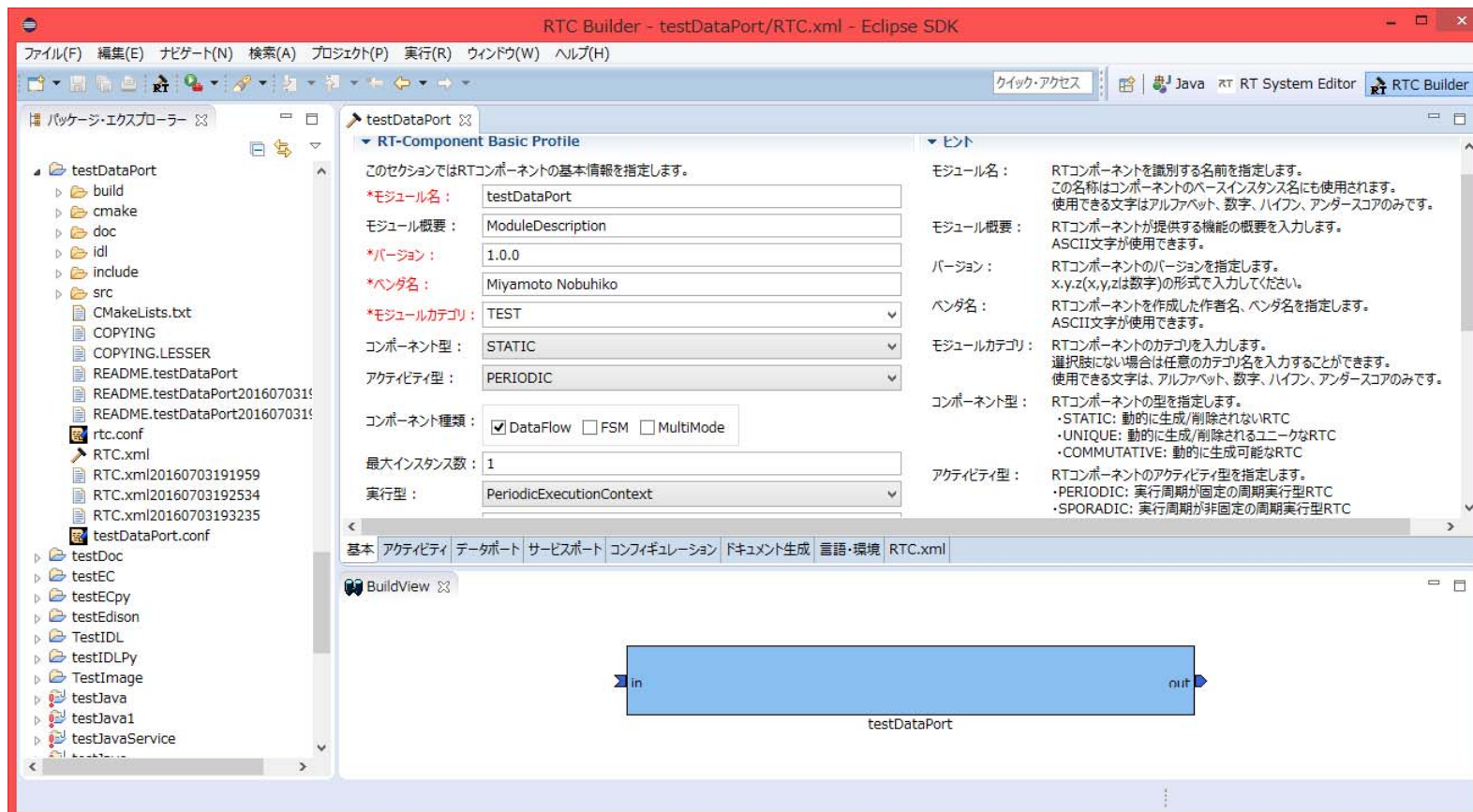
# 全体の手順

- RTC Builderによるソースコード等のひな型の作成
- ソースコードの編集、ビルド
  - ビルドに必要な各種ファイルを生成
    - CMakeLists.txtの編集
    - CMakeにより各種ファイル生成
  - ソースコードの編集
    - Flip.hの編集
    - Flip.cppの編集
  - ビルド
    - Visual Studio、Code::Blocks
- RTシステムエディタによるRTシステム作成、動作確認
  - RTシステム作成
    - データポート接続、コンフィギュレーションパラメータ設定

# コンポーネント開発ツール RTCBuilderについて

# RTCBuilder

- コンポーネントのプロファイル情報を入力し、ソースコード等のひな型を生成するツール
  - C++、Python、Javaのソースコードを出力



# RTC Builderの起動

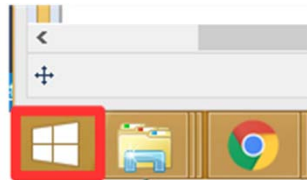
- 起動する手順
  - Windows 7
    - 「スタート」 → 「すべてのプログラム」 → 「OpenRTM-aist 1.1.2」 → 「Tools」 → 「OpenRTP」
  - Windows 8.1
    - 「スタート」 → 「アプリビュー(右下矢印)」 → 「OpenRTM-aist 1.1.2」 → 「OpenRTP」
    - ※同じフォルダに「RTSystemEditorRCP」がありますが、これはRTC Builderが使えないので今回は「OpenRTP」を起動してください。
  - Windows 10
    - 左下検索窓に「OpenRTP」を入力
  - Ubuntu
    - Eclipseを展開したディレクトリに移動して以下のコマンド
    - \$ ./openrtp



# RTC Builderの起動

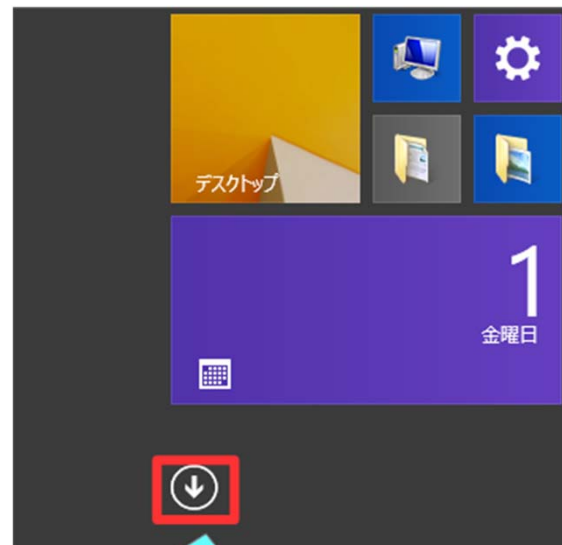
- Windows 8.1

デスクトップ



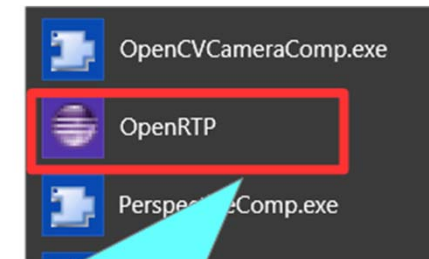
画面左下のアイコンをクリック

スタート画面



画面左下の矢印をクリック

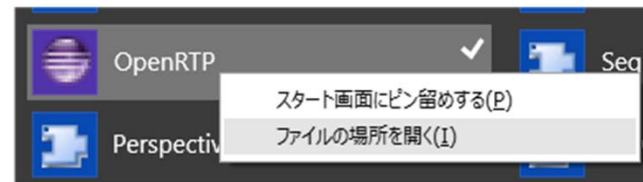
アプリビュー



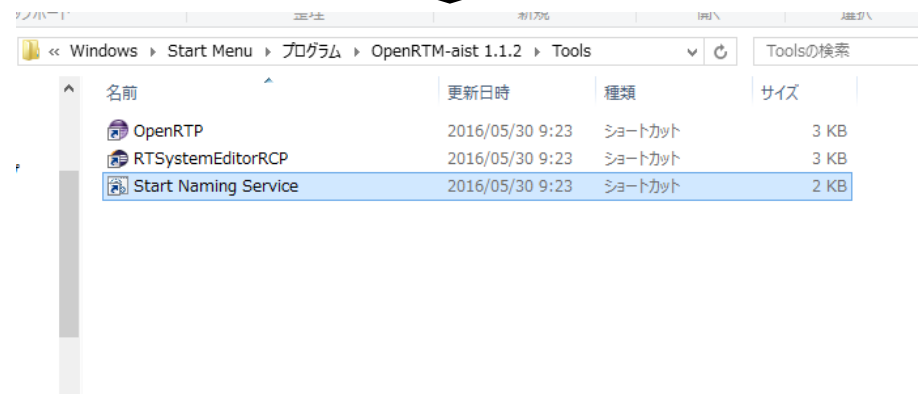
OpenRTPをクリック

# RTC Builderの起動

- いちいちアプリビューから起動するのは非常に手間がかかるため、以下の作業をしてスタートメニューのフォルダを開いておくことをお勧めします。



Start naming Serviceを右クリックして  
「ファイルの場所を開く」を選択



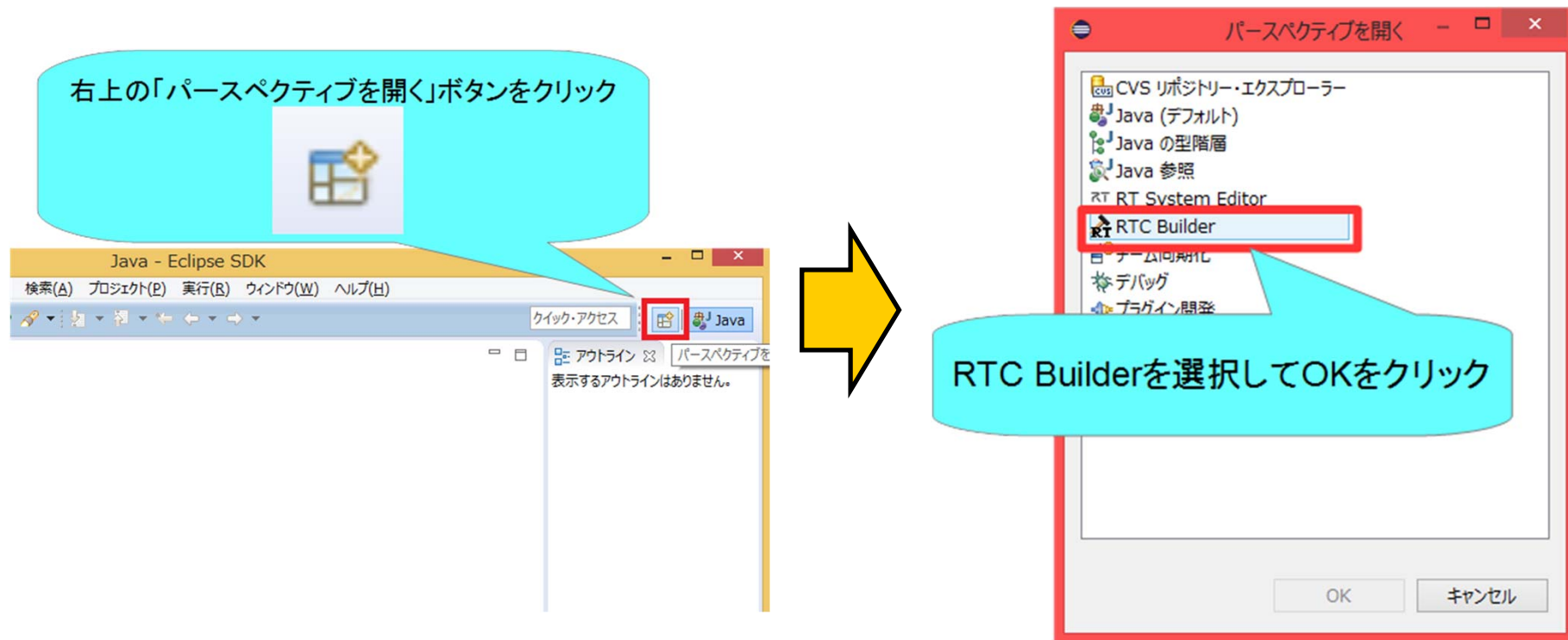
# RTC Builderの起動



最初に起動したときはWelcomeページが開くので×を押して閉じる

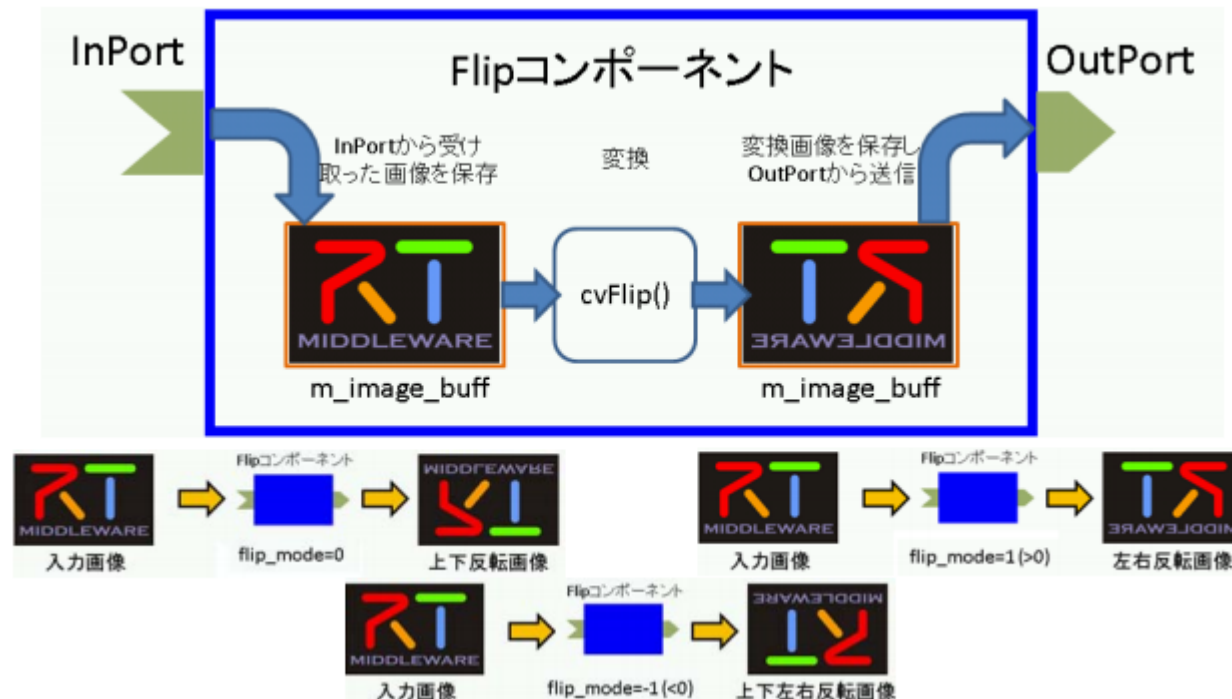


# RTC Builderの起動



# プロジェクト作成

- Flipコンポーネントのスケルトンコードを作成する。
  - 画像の反転を行うコンポーネント
    - InPortで受信した画像データを処理してOutPortから出力
    - コンフィギュレーションパラメータにより反転する方向を設定
    - RT System Editorにより他のRTCと接続、RTCをアクティブ化



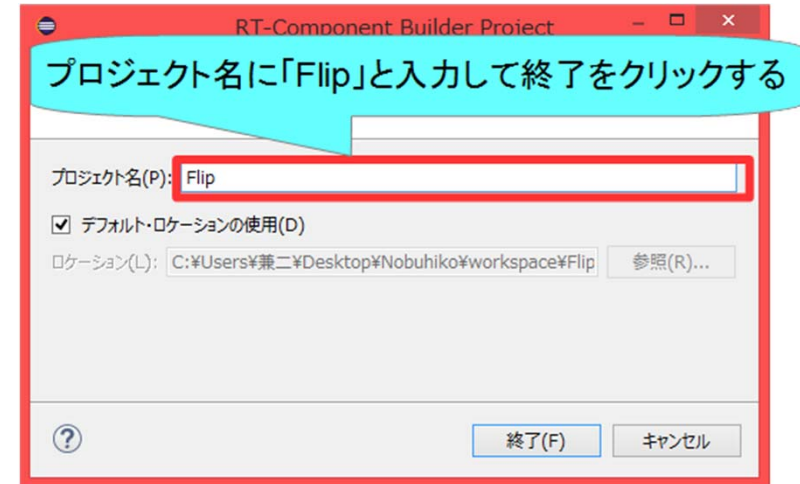
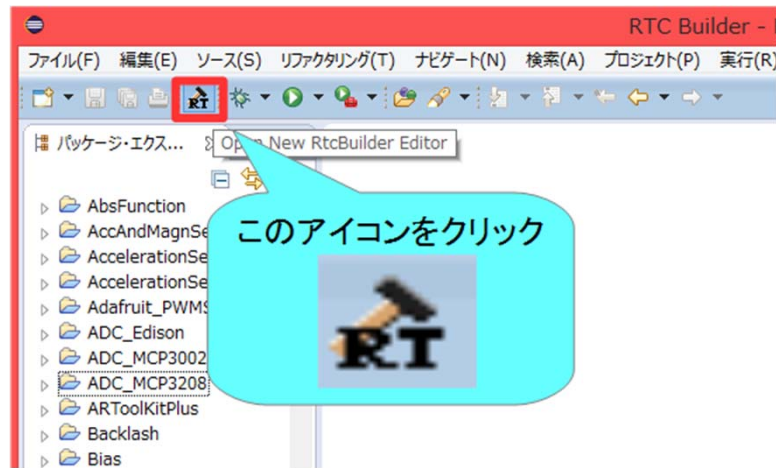
# 資料

- 右図のようにOpenRTM-aist公式サイトからページを開く
  - <https://bit.ly/2yD1SXK>
- もしくは配布のUSBメモリのhtmlファイルを開く。
  - 「Flip」 → 「作成手順」 → 「Windows」 or 「Ubuntu」 → 「画像処理コンポーネントの作成～.html」
- FlipコンポーネントのソースコードはUSBメモリの以下のフォルダに同梱してあります。
  - 「Flip」 → 「ソースコード」



11月6日 (火)	
10:00 -11:00	<b>1. コース概要</b> (1) ロボットシステムプログラミングの現状 (2) ロボットOS・ミドルウェア (3) RTミドルウェア(RTM)を用いたロボット開発 資料: 181106-01.pdf
11:00 -12:00 13:00-14:00	<b>2. プログラミングの基礎</b> (1) プログラミングの基礎 (2) Linuxでのプログラミング (3) Windowsでのプログラミング  インストールスクリプト: pkg_install_ubuntu.sh サンプルコード: arm2dof_ver001.zip 資料: 181106-02.pdf
12:00 -13:00	昼食
14:00 -16:30	<b>3. RTMによるプログラミング</b> (1) RTコンポーネントの設計 (2) RTコンポーネントの実装 (3) テスト  チュートリアル (画像処理コンポーネントの作成 Windows編) チュートリアル (画像処理コンポーネントの作成 Linux編) 資料: 181106-03.pdf
11月7日 (水)	
10:00 -12:00	<b>4. ロボットの運動学と制御の基礎</b> (1) ロボットと運動学 (2) ロボットと制御 資料: 171108-04.pdf プログラム1: arm2dof.zip プログラム2: joystick.zip 解答: 181107-06.pdf プログラム1(解答): arm2dof.ans_.zip プログラム2(解答): joystick.ans_.zip

# プロジェクト作成



- Eclipse起動時にワークスペースに指定したディレクトリに「Flip」というフォルダが作成される
  - この時点では「RTC.xml」と「.project」のみが生成されている
- 以下の項目を設定する
  - 基本プロファイル
  - アクティビティ・プロファイル
  - データポート・プロファイル
  - サービスポート・プロファイル
  - コンフィギュレーション
  - ドキュメント
  - 言語環境
  - RTC.xml

# 基本プロファイルの入力

- RTコンポーネントのプロファイル情報など、コンポーネントの基本情報を設定。
- コード生成，インポート/エクスポート，パッケージング処理を実行

RTCプロファイルエディタ  
ここに各項目を入力する

ヒント

基本

▼ RT-Component Basic Profile

このセクションではRTコンポーネントの基本情報を指定します。

\*モジュール名: ModuleName

モジュール概要: ModuleDescription

\*バージョン: 1.0.0

\*ベンダ名: Miyamoto Nobuhiko

\*モジュールカテゴリ: TEST

コンポーネント型: STATIC

アクティビティ型: PERIODIC

コンポーネント種類:  DataFlow  FSM  MultiMode

最大インスタンス数: 1

▼ ヒント

モジュール名: RTコンポーネントを識別する名前を指定します。この名称はコンポーネントのベースインスタンス名にも使用されます。使用できる文字はアルファベット、数字、ハイフン、アンダースコアのみです。

モジュール概要: RTコンポーネントが提供する機能の概要を入力します。ASCII文字が使用できます。

バージョン: RTコンポーネントのバージョンを指定します。x.y.z(x,y,zは数字)の形式で入力してください。

ベンダ名: RTコンポーネントを作成した作者名、ベンダ名を指定します。ASCII文字が使用できます。

モジュールカテゴリ: RTコンポーネントのカテゴリを入力します。選択されていない場合は任意のカテゴリ名を入力することができます。使用できる文字は、アルファベット、数字、ハイフン、アンダースコアのみです。

コンポーネント型: RTコンポーネントの型を指定します。  
 ・STATIC: 動的に生成/削除されないRTC  
 ・UNIQUE: 動的に生成/削除されるユニークなRTC  
 ・COMMUTATIVE: 動的に生成可能なRTC

アクティビティ型: RTコンポーネントのアクティビティ型を指定します。

基本 アクティビティ データポート サービスポート コンフィギュレーション ドキュメント生成 言語・環境 RTC.xml

「基本」タブを選択



# 基本プロファイルの入力

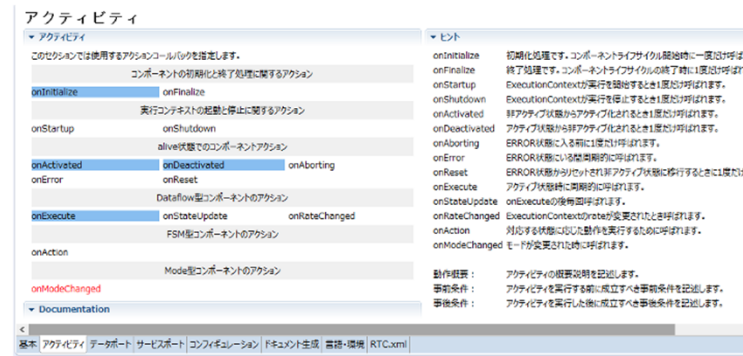
- モジュール名
  - Flip
- モジュール概要
  - 任意(Flip image component)
- バージョン
  - 任意(1.0.0)
- ベンダ名
  - 任意
- モジュールカテゴリ
  - 任意(ImageProcessing)
- コンポーネント型
  - STATIC
- アクティビティ型
  - PERIODIC
- コンポーネントの種類
  - DataFlow
- 最大インスタンス数
  - 1
- 実行型
  - PeriodicExecutionContext
- 実行周期
  - 1000.0
- 概要
  - 任意

このセクションではRTコンポーネントの基本情報を指定します。

*モジュール名 :	Flip
モジュール概要 :	Flip image component
*バージョン :	1.0.0
*ベンダ名 :	AIST
*モジュールカテゴリ :	ImageProcessing
コンポーネント型 :	STATIC
アクティビティ型 :	PERIODIC
コンポーネント種類 :	<input checked="" type="checkbox"/> DataFlow <input type="checkbox"/> FSM <input type="checkbox"/> MultiMode
最大インスタンス数 :	1
実行型 :	PeriodicExecutionContext
実行周期 :	1000.0
概要 :	
RTC Type :	

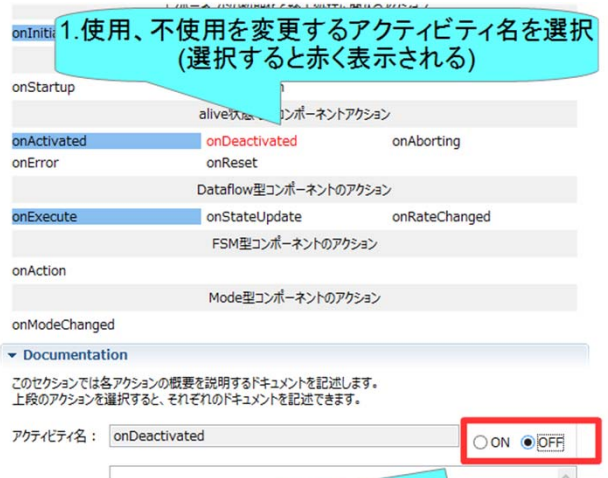
# アクティビティの設定

- 使用するアクティビティを設定する

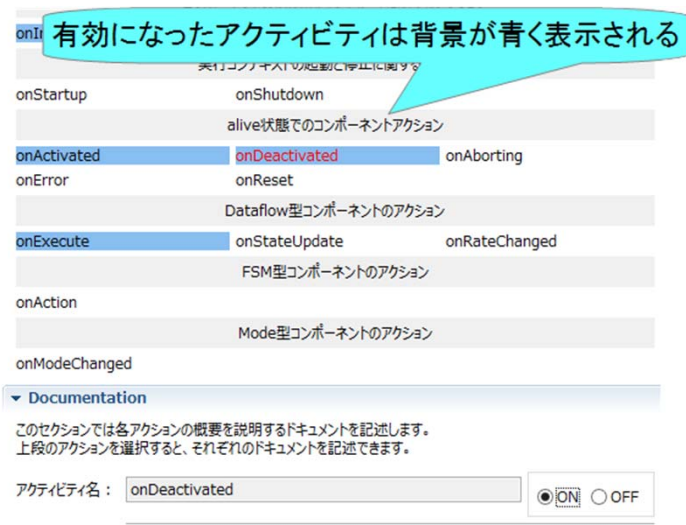


「アクティビティ」タブを選択

- 指定アクティビティを有効にする手順



1. 使用、不使用を変更するアクティビティ名を選択 (選択すると赤く表示される)



有効になったアクティビティは背景が青く表示される

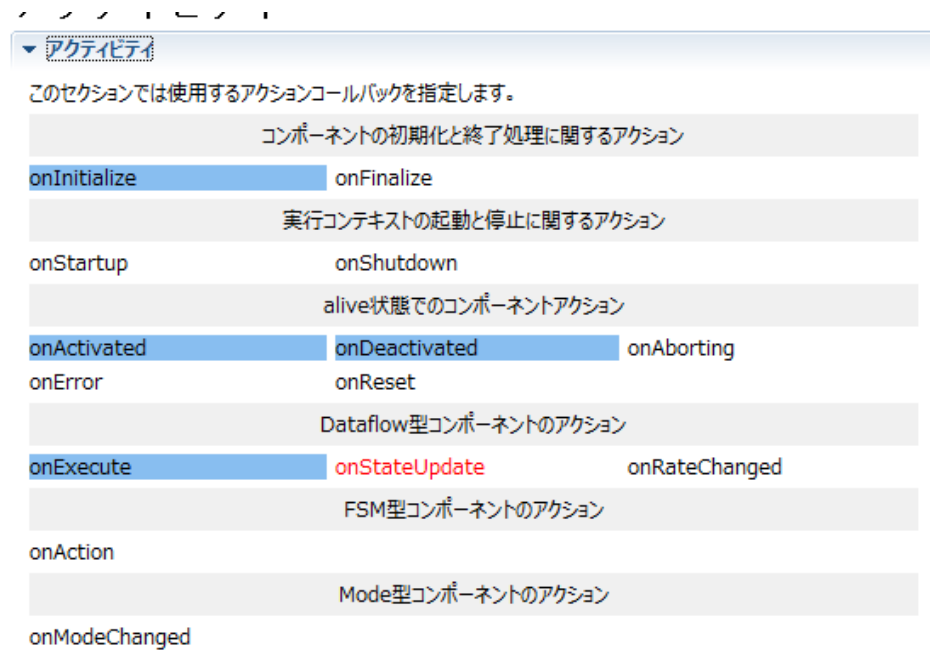
2. アクティビティ名の選択後、ON・OFFを選択する

# アクティビティの設定

コールバック関数	処理
onInitialize	初期化処理
onActivated	アクティブ化されるとき1度だけ呼ばれる
onExecute	アクティブ状態時に周期的に呼ばれる
onDeactivated	非アクティブ化されるとき1度だけ呼ばれる
onAborting	ERROR状態に入る前に1度だけ呼ばれる
onReset	resetされる時に1度だけ呼ばれる
onError	ERROR状態のときに周期的に呼ばれる
onFinalize	終了時に1度だけ呼ばれる
onStateUpdate	onExecuteの後毎回呼ばれる
onRateChanged	ExecutionContextのrateが変更されたとき1度だけ呼ばれる
onStartup	ExecutionContextが実行を開始するとき1度だけ呼ばれる
onShutdown	ExecutionContextが実行を停止するとき1度だけ呼ばれる

# アクティビティの設定

- 以下のアクティビティを有効にする
  - onInitialize
  - onActivated
  - onDeactivated
  - onExecute
- Documentationは適当に書いておいてください
  - 空白でも大丈夫です



# データポートの設定

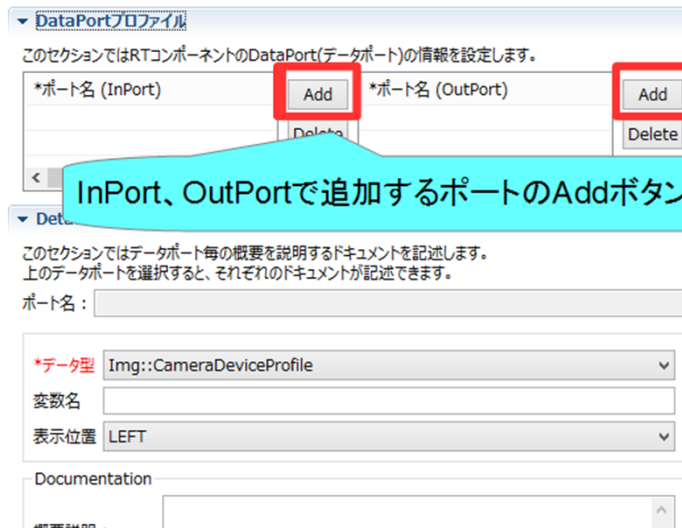
- InPort、OutPortの追加、設定を行う



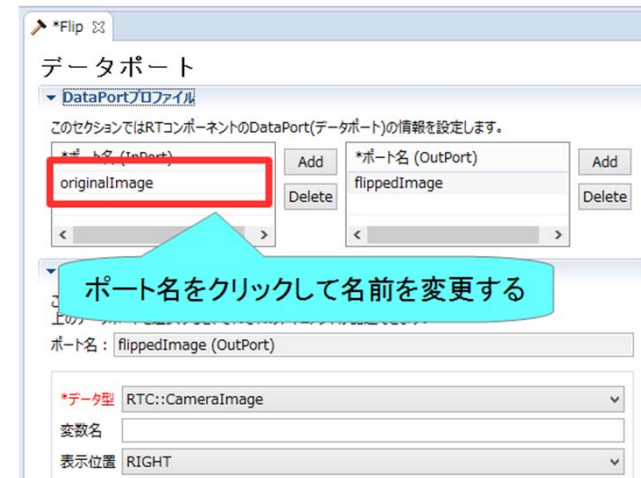
「データポート」タブを選択

- データポートを追加する手順

## データポート



InPort、OutPortで追加するポートのAddボタンをクリック

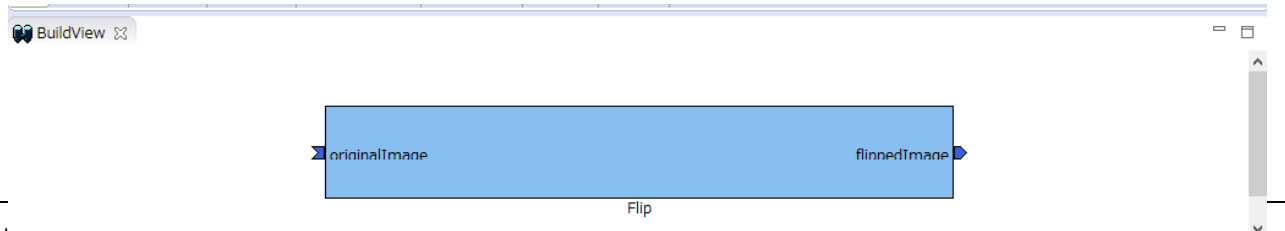
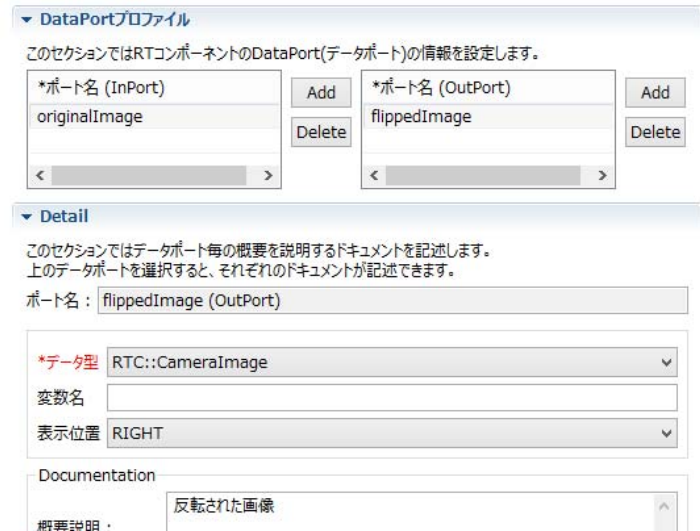


ポート名をクリックして名前を変更する

各項目を設定する

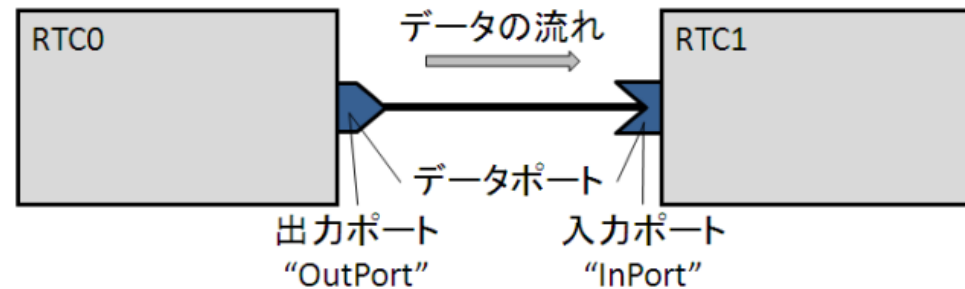
# データポートの設定

- 以下のInPortを設定する
  - originalImage
    - データ型 : RTC::CameraImage
    - 他の項目は任意
- 以下のOutPortを設定する
  - flippedImage
    - データ型 : RTC::CameraImage
    - 他の項目は任意
- ※今回使用するのは RTC::CameraImage なので **Img::CameraImage** と間違えないようにする。
- ※ポート名を間違えないようにしてください。

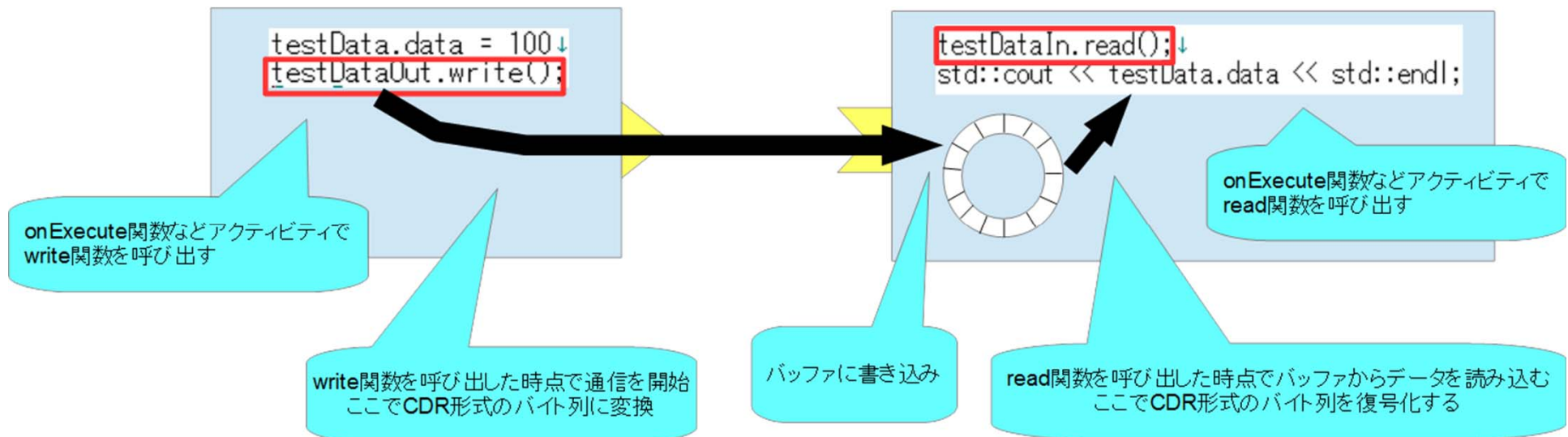


# データポートについて

- 連続したデータを通信するためのポート

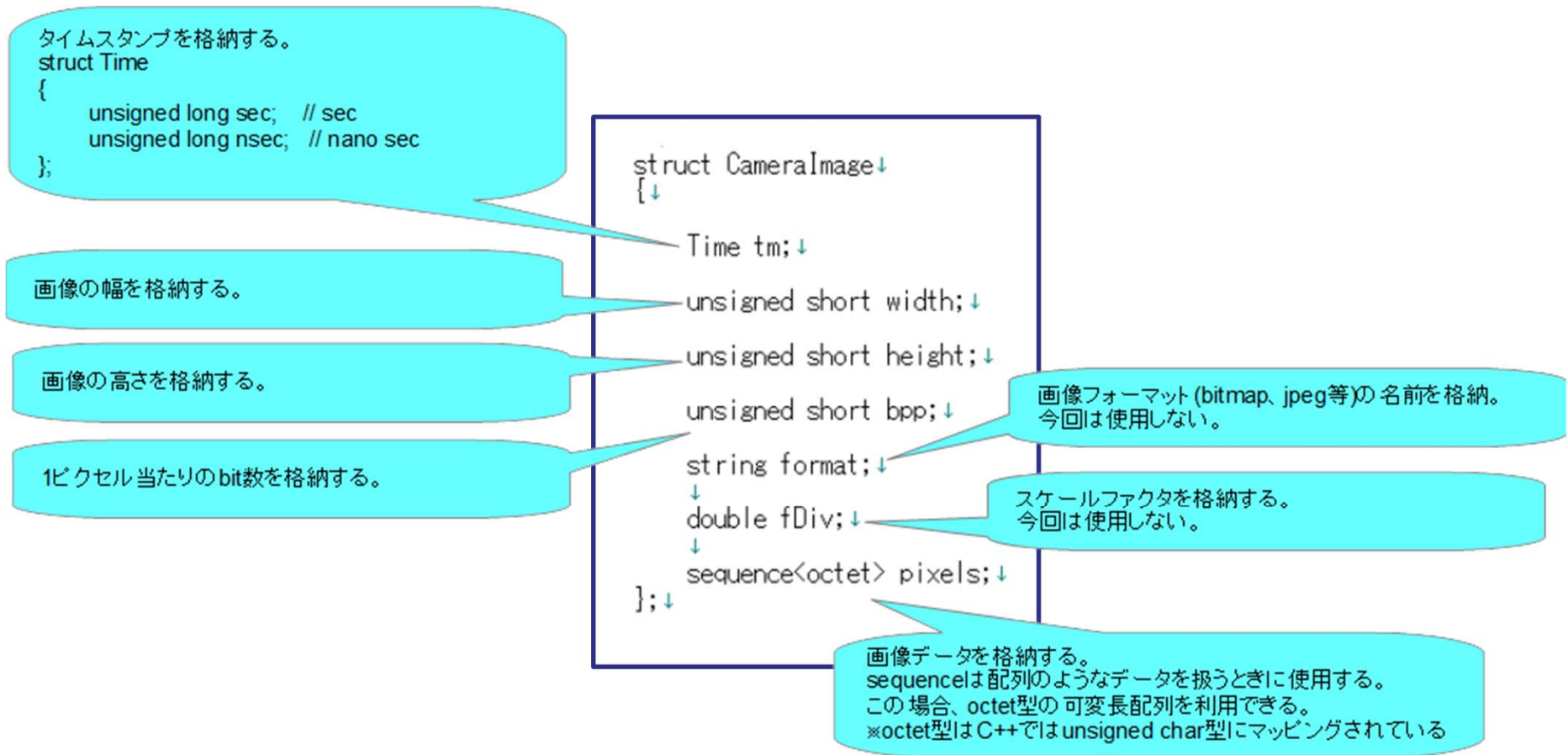


- 以下の例はデータフロー型がpush、サブスクリプション型がflush、インターフェース型がcorba\_cdrの場合



# RTC::CameraImage型について

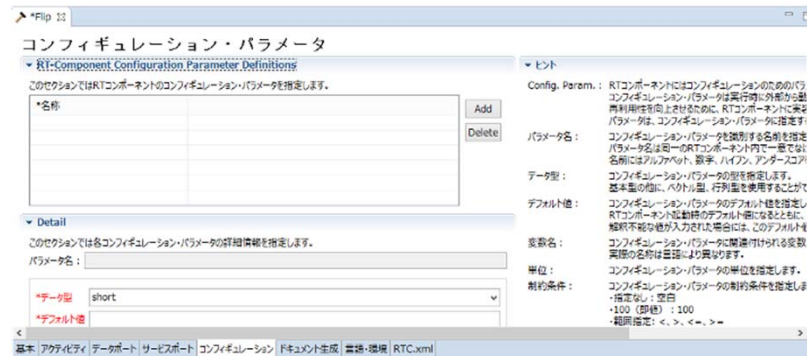
- InterfaceDataTypes.idlで定義されている画像データ通信のためのデータ型





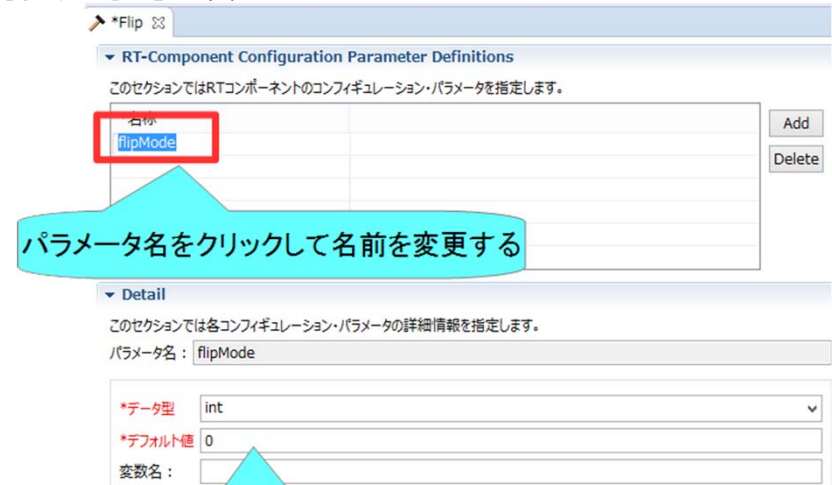
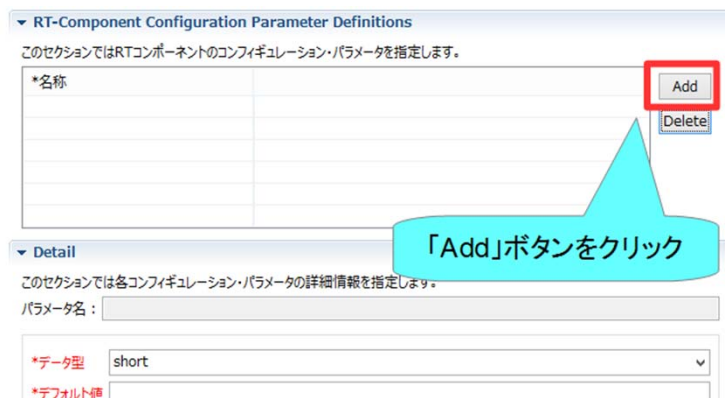
# コンフィギュレーションの設定

- コンフィギュレーションパラメータの追加、設定を行う



「コンフィギュレーション」タブを選択

- コンフィギュレーションパラメータを追加する手順



各項目を設定する

# コンフィギュレーションの設定

- 以下のコンフィギュレーションパラメータを設定する
  - flipMode
    - データ型 : int
    - デフォルト値 : 0
    - 制約条件 : (0,-1,1)
    - Widget : radio
    - 他の項目は任意

*名称		Add
flipMode		Delete

▼ Detail

このセクションでは各コンフィギュレーション・パラメータの詳細情報を指定します。

パラメータ名 : flipMode

\*データ型 : int

\*デフォルト値 : 0

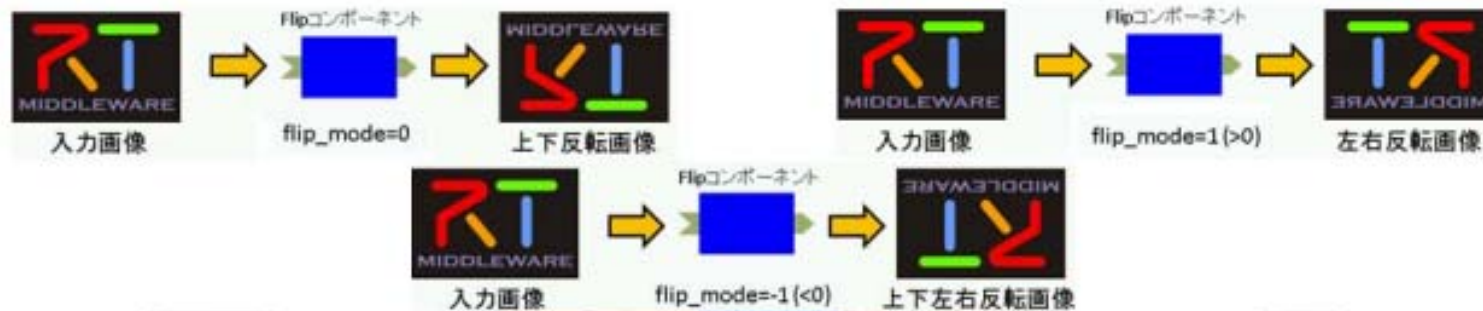
変数名 :

単位 :

制約条件 : (0,-1,1)

Widget : radio

Step :



- 反転する方向を設定可能にする

# コンフィギュレーションパラメータ の制約、Widgetの設定

- RT System Editorでコンフィギュレーションパラメータを編集する際にGUIを表示する

- Widget : text




- 制約条件 :  
 $0 \leq x \leq 100$
- Widget : spin
- Step : 10




- 制約条件 :  
 $0 \leq x \leq 100$
- Widget : slider
- Step : 10



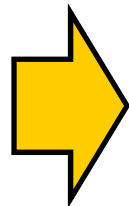
# コンフィギュレーションパラメータ の制約、Widgetの設定

- 制約条件 : (0,1,2,3)
- Widget : radio



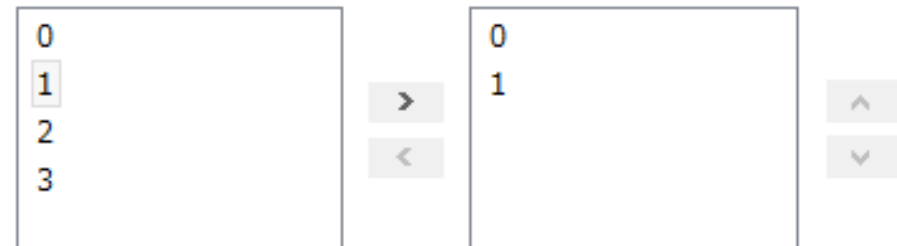

○ 0                      ○ 1                      ● 2  
○ 3

- 制約条件 : (0,1,2,3)
- Widget : checkbox




☑ 0                      ☐ 1                      ☑ 2  
☐ 3

- 制約条件 : (0,1,2,3)
- Widget : ordered\_list

0  
1  
2  
3

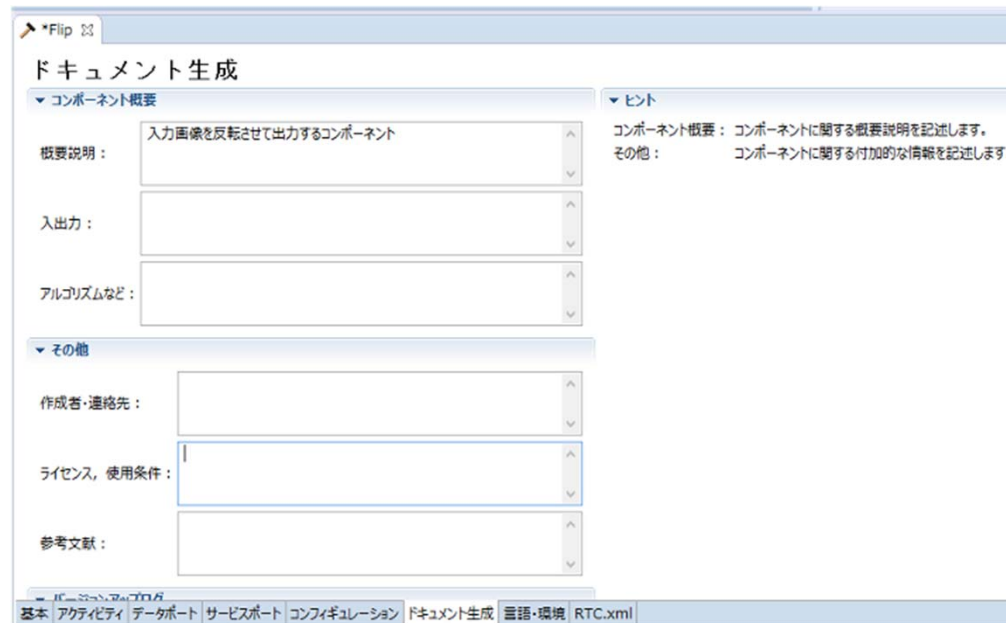
> <

0  
1

^  
v

# ドキュメントの設定

- 各種ドキュメント情報を設定

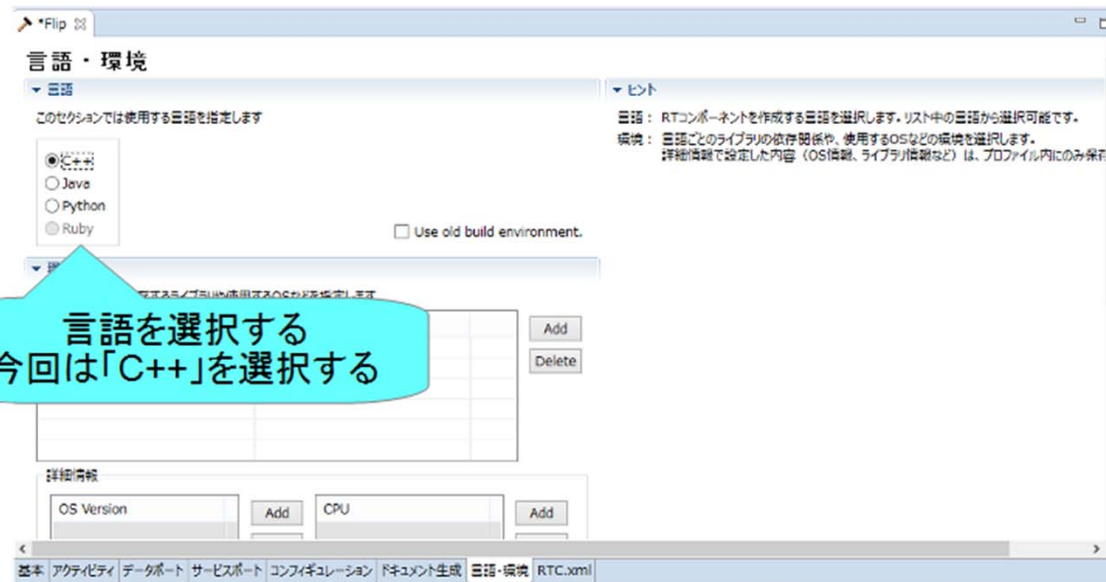


「ドキュメント生成」タブを選択

- 今回は適当に設定しておいてください。
  - 空白でも大丈夫です

# 言語の設定

- 実装する言語，動作環境に関する情報を設定

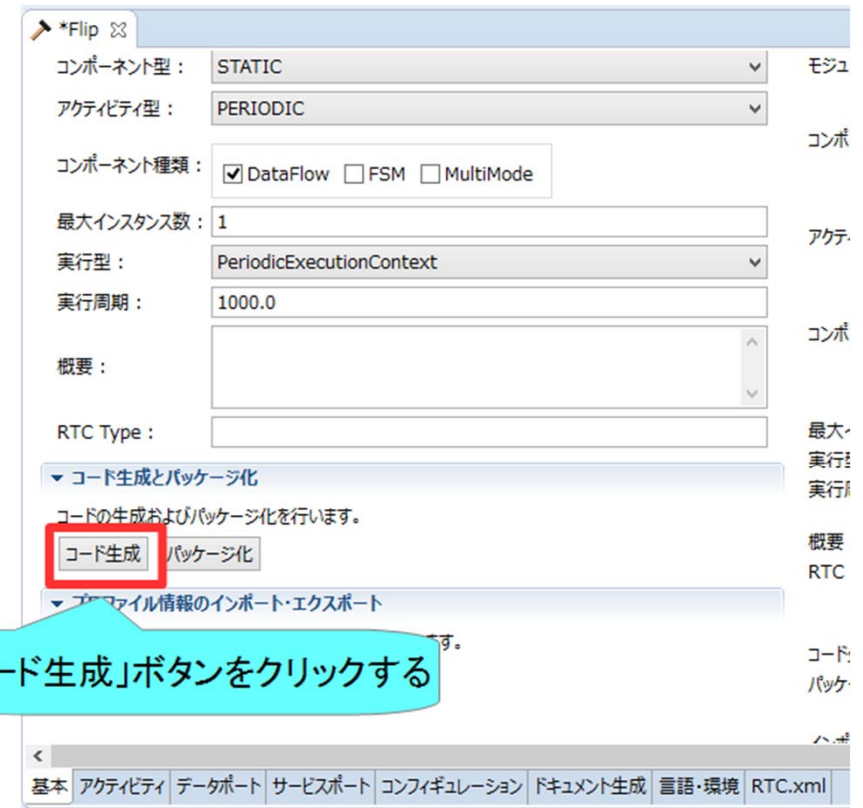


言語を選択する  
今回は「C++」を選択する

「言語・環境」タブを選択

# スケルトンコードの生成

- 基本タブからコード生成ボタンを押すことでスケルトンコードが生成される
  - Workspace¥Flip以下に生成
    - ソースコード
      - C++ソースファイル(.cpp)
      - ヘッダーファイル(.h)
        - » このソースコードに画像を反転させる処理を記述する
    - CMakeの設定ファイル
      - CMakeLists.txt
    - rtc.conf、Flip.conf
    - 以下略
  - ファイルが生成できているかを確認してください



# ソースコードの編集、RTCのビルド



# 手順

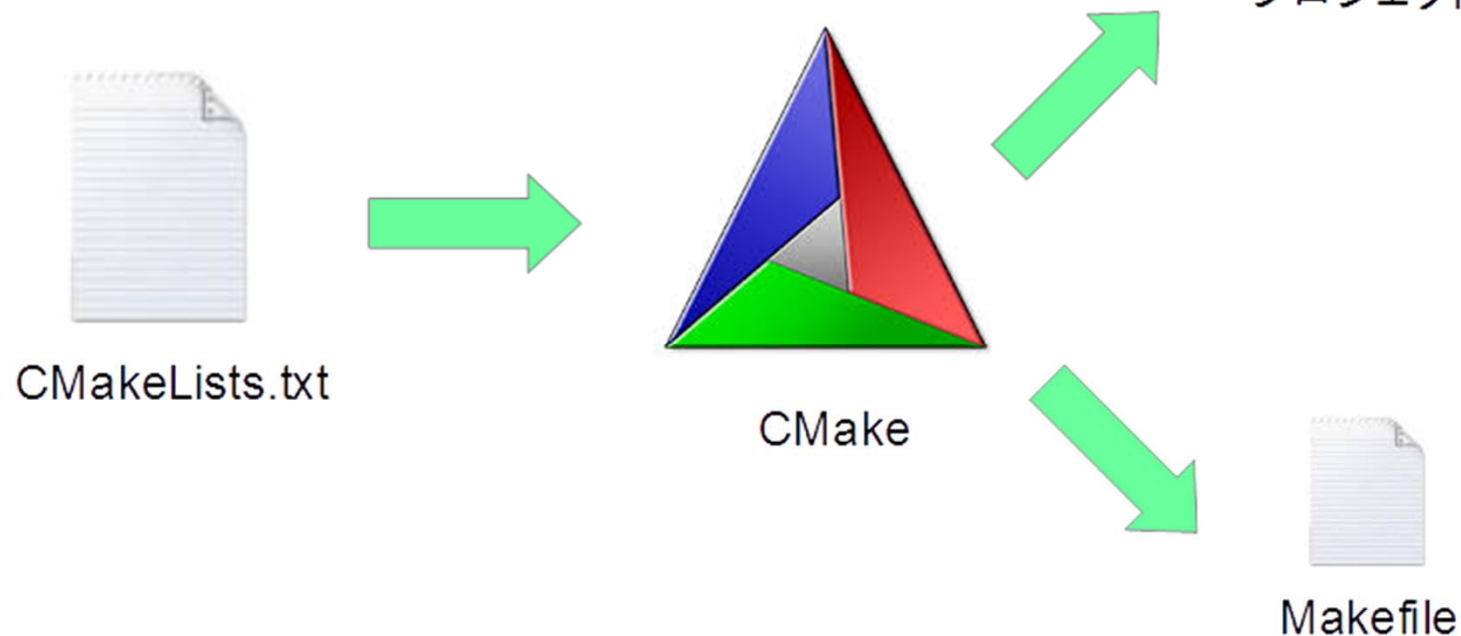
- ビルドに必要な各種ファイルを生成
  - CMakeLists.txtの編集
  - CMakeにより各種ファイル生成
- ソースコードの編集
  - Flip.hの編集
  - Flip.cppの編集
- ビルド
  - Windows : Visual Studio
  - Ubuntu : Code::Blocks

# CMake

- ビルドに必要な各種ファイルを生成
  - CMakeLists.txtに設定を記述
    - RTC Builderでスケルトンコードを作成した時にCMakeLists.txtも生成されてい



Visual Studio  
(ソリューションファイル、  
プロジェクトファイル等)



# CMakeLists.txtの編集

- OpenCVを利用するためにCMakeLists.txtを修正する
  - workspace¥Flipの**srcフォルダ**のCMakeLists.txtをメモ帳などで開いて編集する

```
1 | set(comp_srcs Flip.cpp )↓  
2 | set(standalone_srcs FlipComp.cpp)↓  
3 | ↓  
4 | find_package(OpenCV REQUIRED)↓  
5 | ↓  
6 | if (DEFINED OPENRTM_INCLUDE_DIRS)↓  
7 |     string(REGEX REPLACE "-I" ";"  
8 |         OPENRTM_INCLUDE_DIRS "${OPENRTM_INCLUDE_DIRS}")↓  
9 |     list(APPEND OPENRTM_INCLUDE_DIRS "${CMAKE_CURRENT_SOURCE_DIR}/include")
```

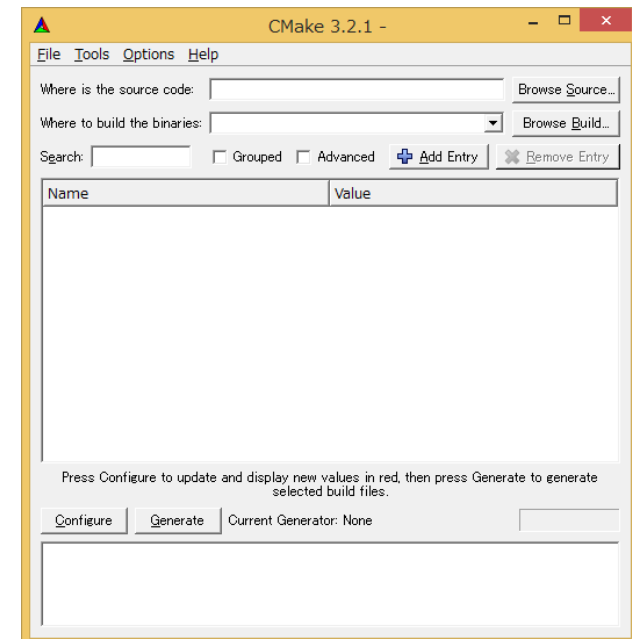
find\_package(OpenCV REQUIRED)  
を追加

```
47 | endif(NOT TARGET ALL_IDL_TGT)↓  
48 | add_dependencies(${PROJECT_NAME} ALL_IDL_TGT)↓  
49 | target_link_libraries(${PROJECT_NAME} ${OPENRTM_LIBRARIES} OpenCV_LIBS)↓  
50 | ↓  
51 | add_executable(${PROJECT_NAME}Comp ${standalone_srcs}↓  
52 |     ${comp_srcs} ${comp_headers} ${ALL_IDL_SRCS})↓  
53 | target_link_libraries(${PROJECT_NAME}Comp ${OPENRTM_LIBRARIES} OpenCV_LIBS)↓  
54 | ↓
```

target\_link\_librariesの引数にOpenCV\_LIBSを追加  
※2箇所あるので注意

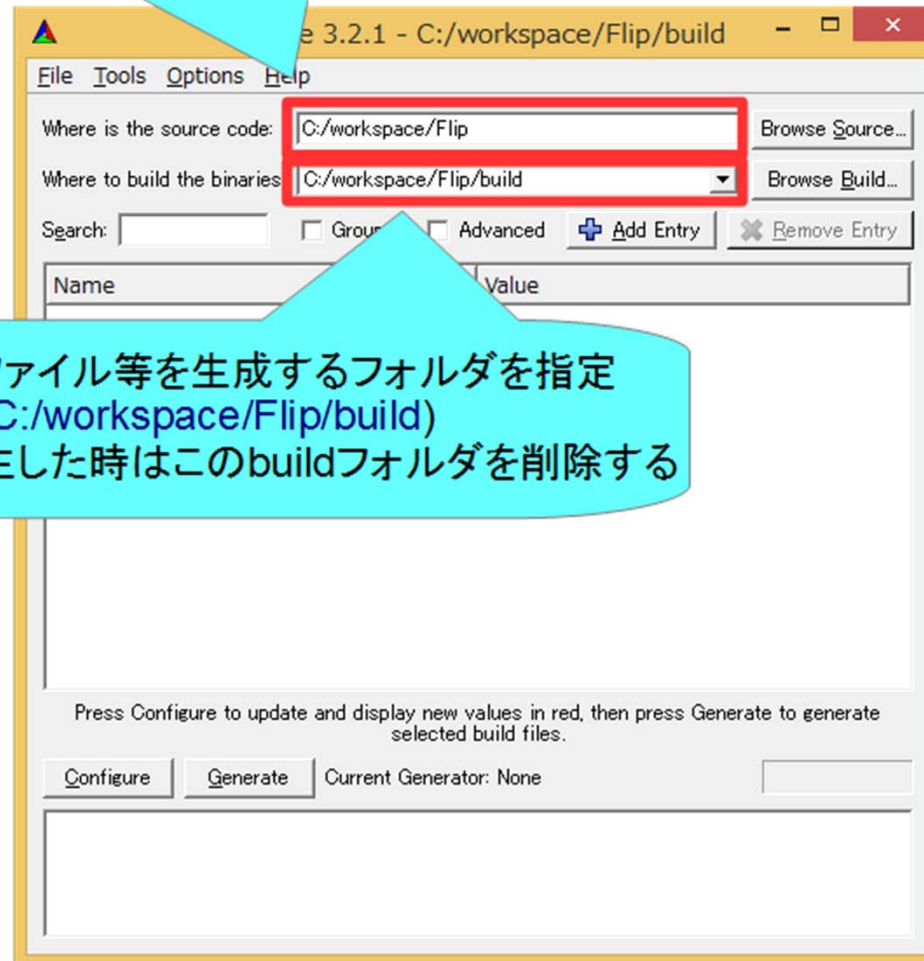
# ビルドに必要なファイルの生成

- CMakeを使用する
  - Windows 7
    - 「スタート」 → 「すべてのプログラム」 → 「CMake 3.5.2」 → 「CMake (cmake-gui)」
  - Windows 8.1
    - 「スタート」 → 「アプリビュー(右下矢印)」 → 「CMake 3.5.2」 → 「CMake (cmake-gui)」
  - Windows 10
    - 右下検索窓「cmake」 → 「CMake (cmake-gui)」
  - Ubuntu
    - コマンドで「cmake-gui」を入力



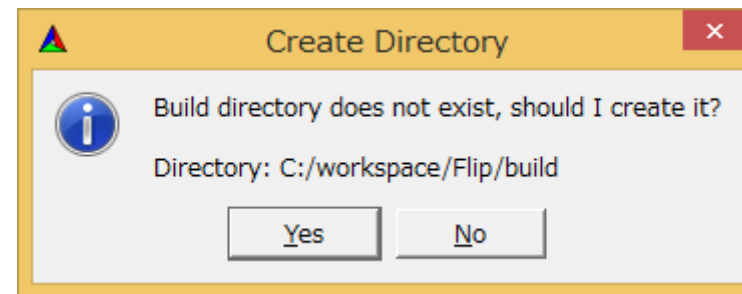
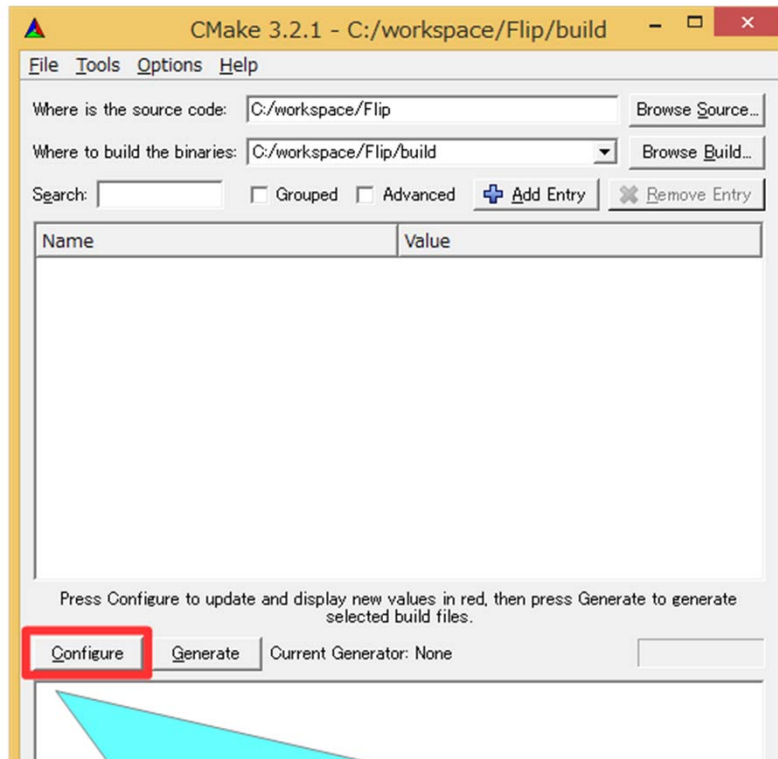
# ビルドに必要なファイルの生成

RTC Builderで生成したプロジェクトのフォルダを指定  
(例: C:/workspace/Flip)



ソリューションファイル等を生成するフォルダを指定  
(例: C:/workspace/Flip/build)  
何かトラブルが発生した時はこのbuildフォルダを削除する

# ビルドに必要なファイルの生成



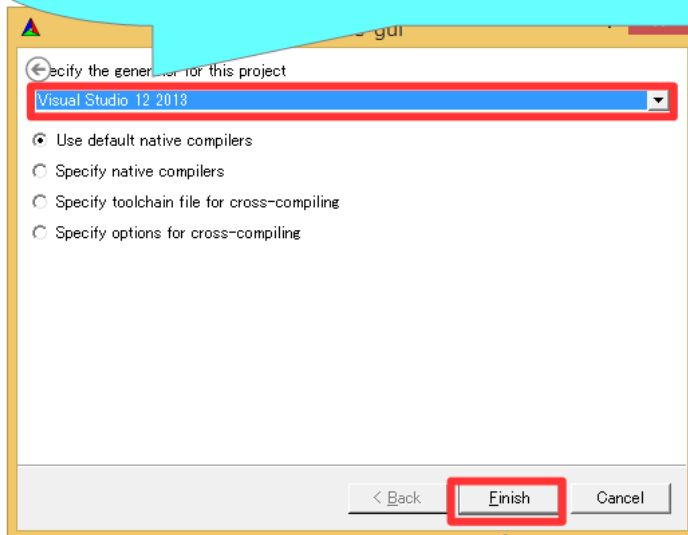
buildフォルダが存在しない場合は作成するかどうかきかれるため「Yes」を選択

Configureボタンを押す  
コンパイルに必要な情報の収集(必要なライブラリの検出など)を行う

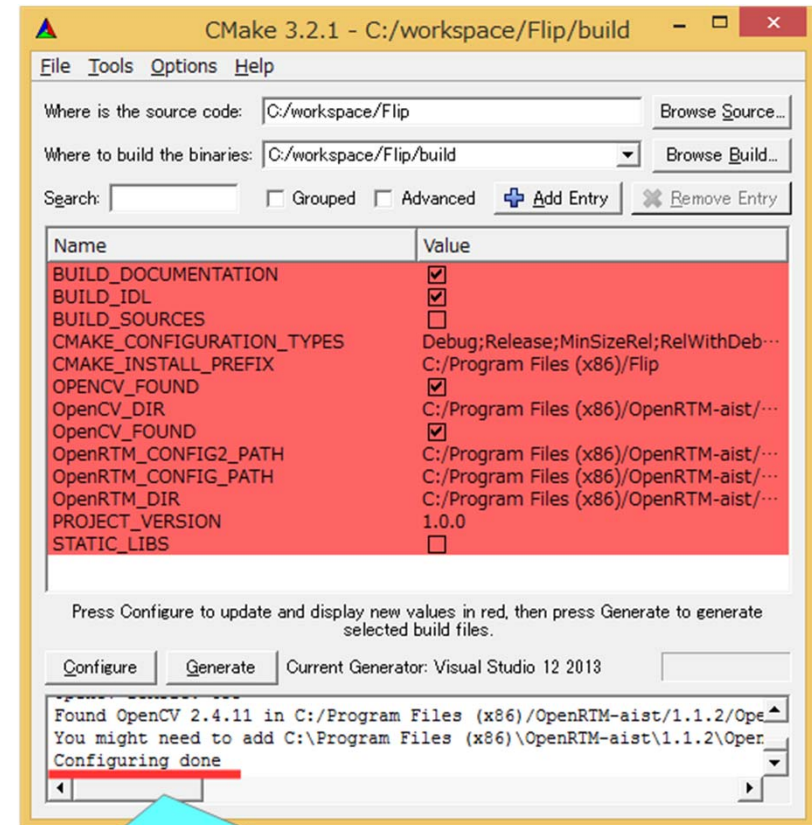
# ビルドに必要なファイルの生成

## ビルド環境の設定

Visual Studio 2010 32bit → Visual Studio 10 2010  
 Visual Studio 2012 32bit → Visual Studio 11 2012  
 Visual Studio 2012 64bit → Visual Studio 11 2012 Win 64  
 Visual Studio 2013 32bit → Visual Studio 12 2013  
 Visual Studio 2013 64bit → Visual Studio 12 2013 Win 64  
 Code::Blocks → CodeBlocks -Unix Makefiles

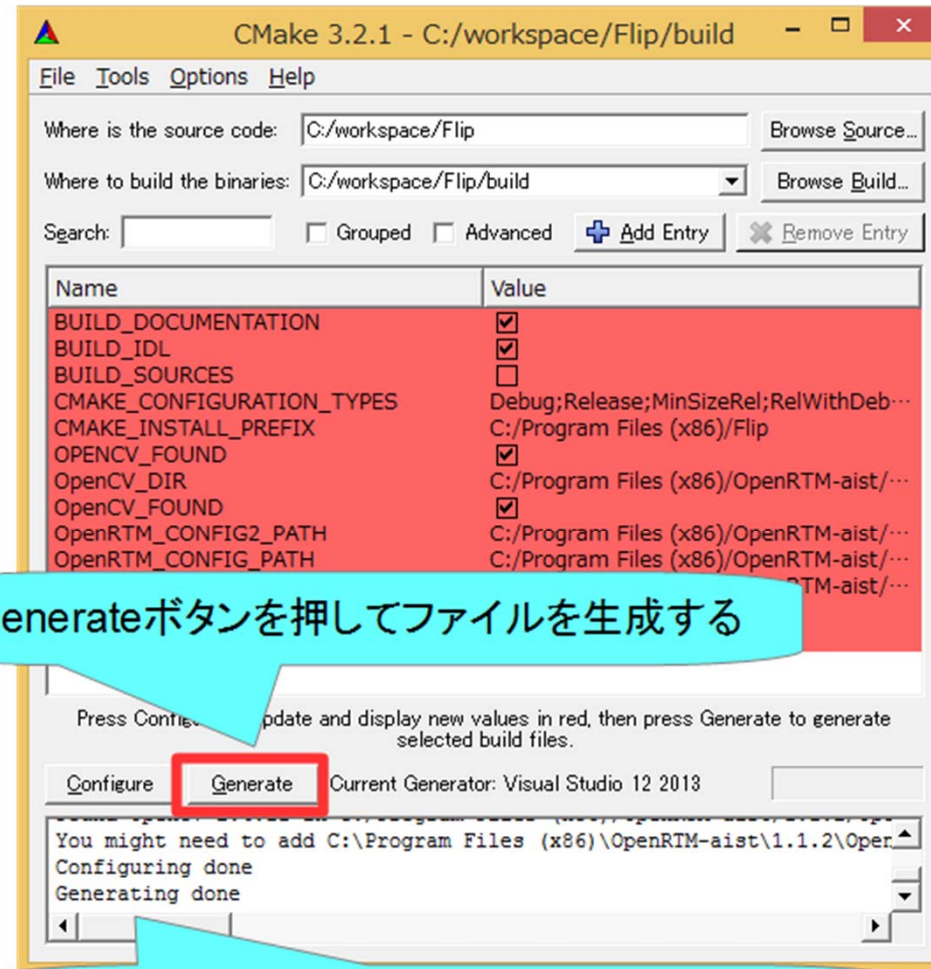


設定後、Finishボタンを押す



「Configure done」が表示されていれば成功

# ビルドに必要なファイルの生成



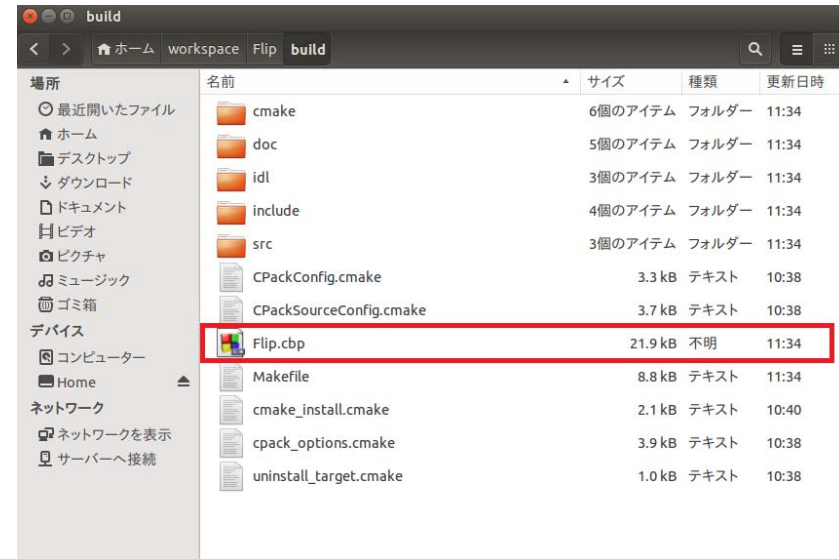
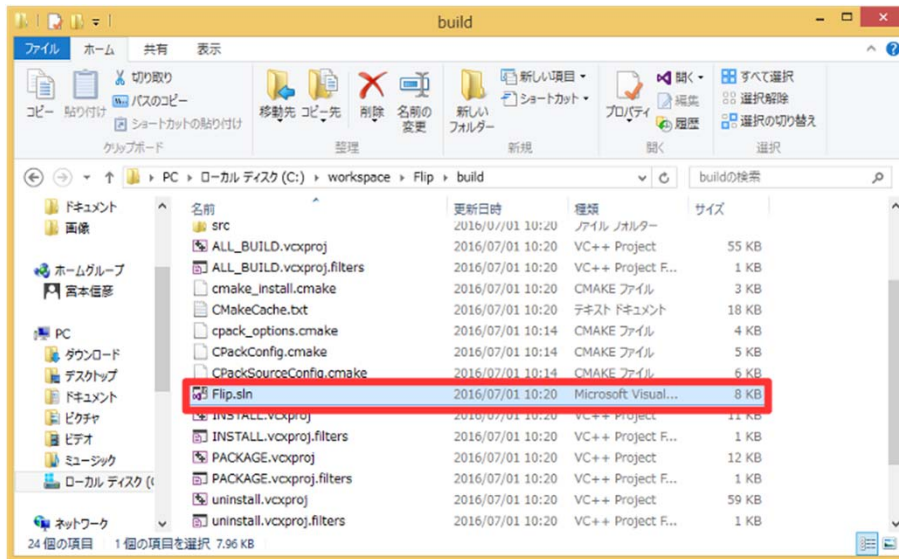
Generateボタンを押してファイルを生成する

「Generating done」が表示されていれば成功



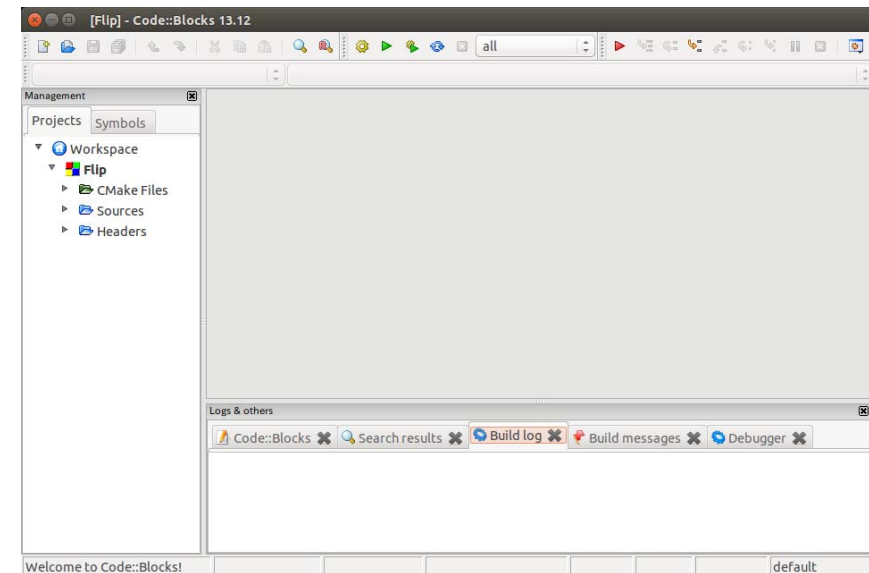
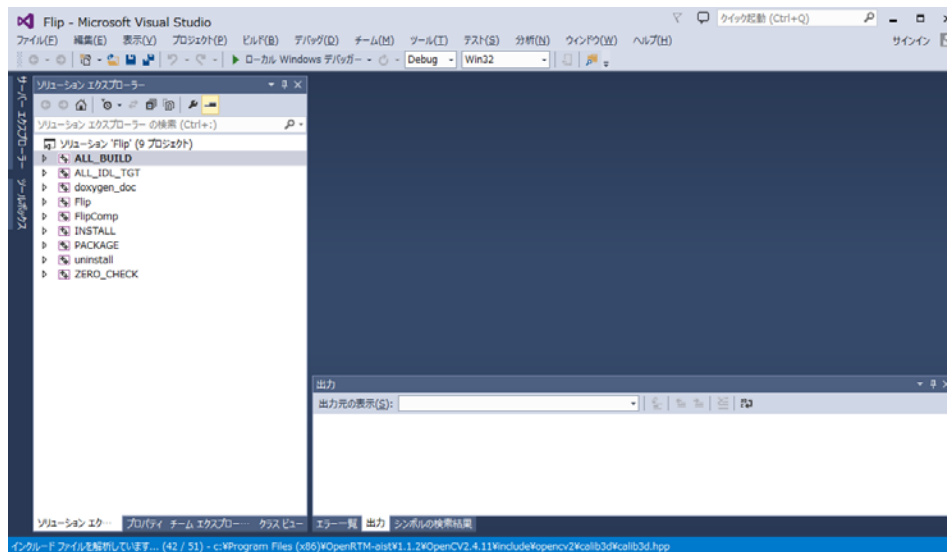
# ソースコードの編集

- Windows
  - buildフォルダの「Flip.sln」をダブルクリックして開く
- Ubuntu
  - buildフォルダの「Flip.cbp」をダブルクリックして開く



# ソースコードの編集

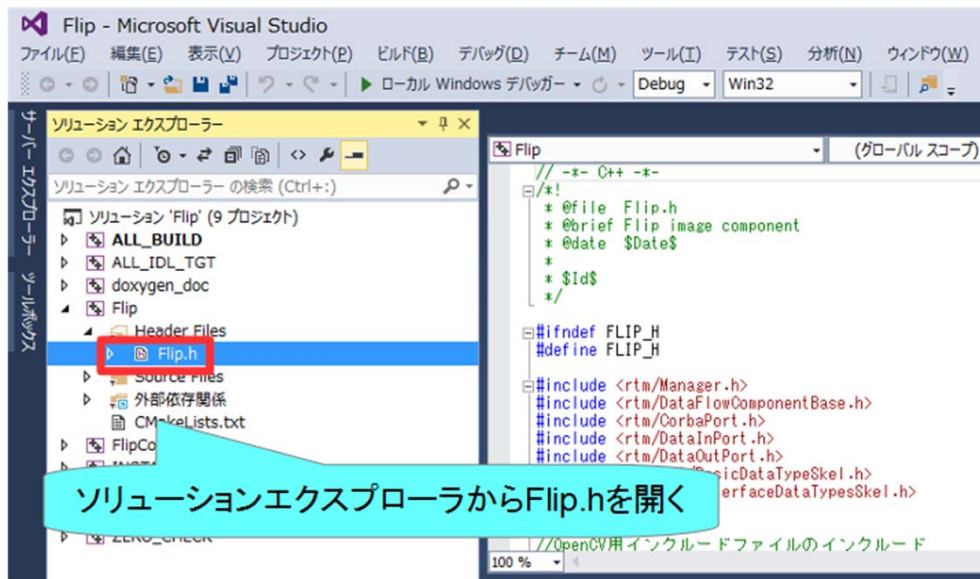
- Windows
  - Visual Studioが起動
- Ubuntu
  - Code::Blocksが起動



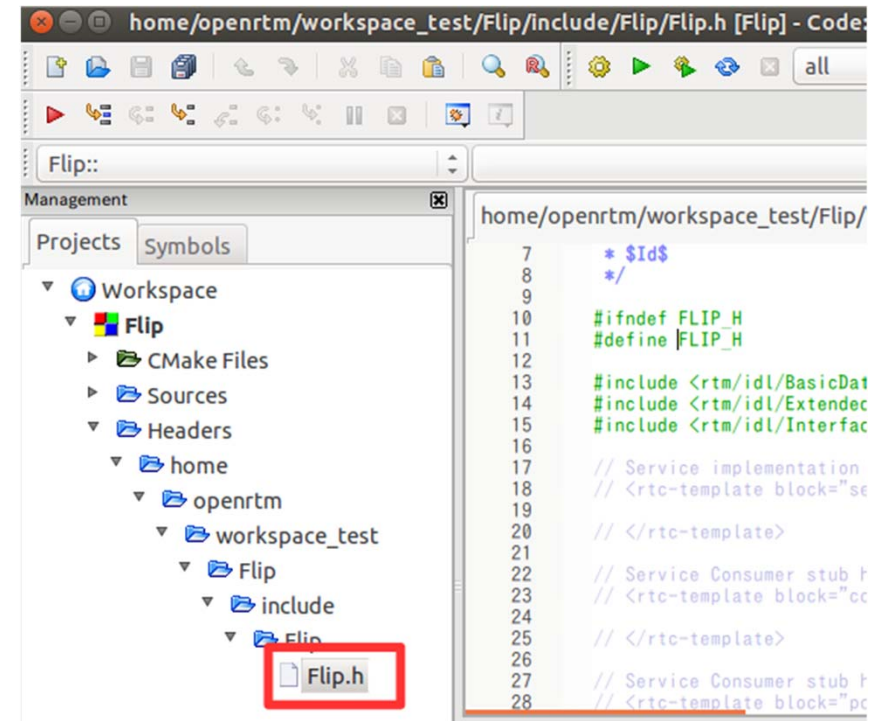
# ソースコードの編集

- Flip.hの編集

Visual Studio



Code::Blocks



ProjectsからFlip.hを開く

# ソースコードの編集

- Flip.hの編集

```

37 #include <rtm/CorbaPort.h>
38 #include <rtm/DataInPort.h>
39 #include <rtm/DataOutPort.h>
40
41 //OpenCV用インクルードファイルのインクルード
42 #include <opencv2/opencv.hpp>
43
44 using namespace RTC;
45

```

OpenCVのヘッダーファイルをインクルードする  
`#include <opencv2/opencv.hpp>`

```

272 private:
273     // <rtc-template block="private_attribute">
274
275     // </rtc-template>
276
277     // <rtc-template block="private_operation">
278
279     // </rtc-template>
280     cv::Mat m_imageBuff;
281     cv::Mat m_flipImageBuff;
282
283 };

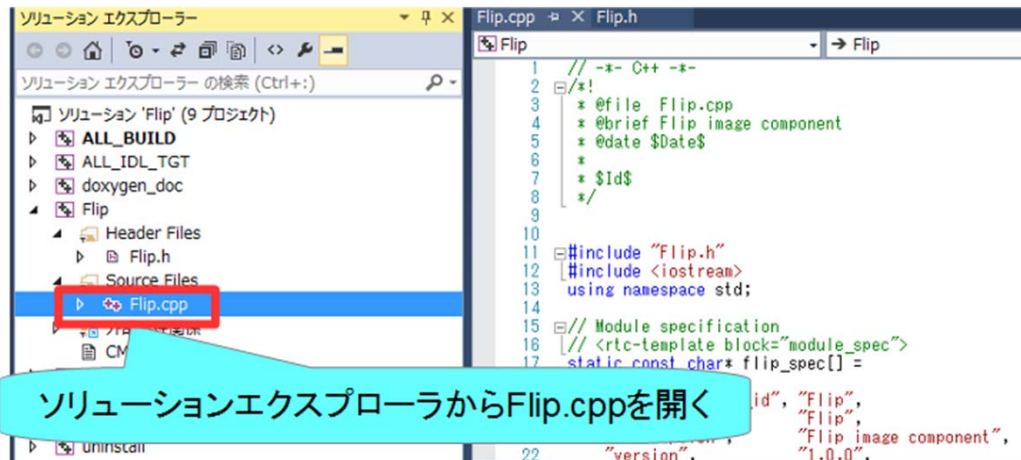
```

変数の宣言  
`cv::Mat m_imageBuff;`  
`cv::Mat m_flipImageBuff;`

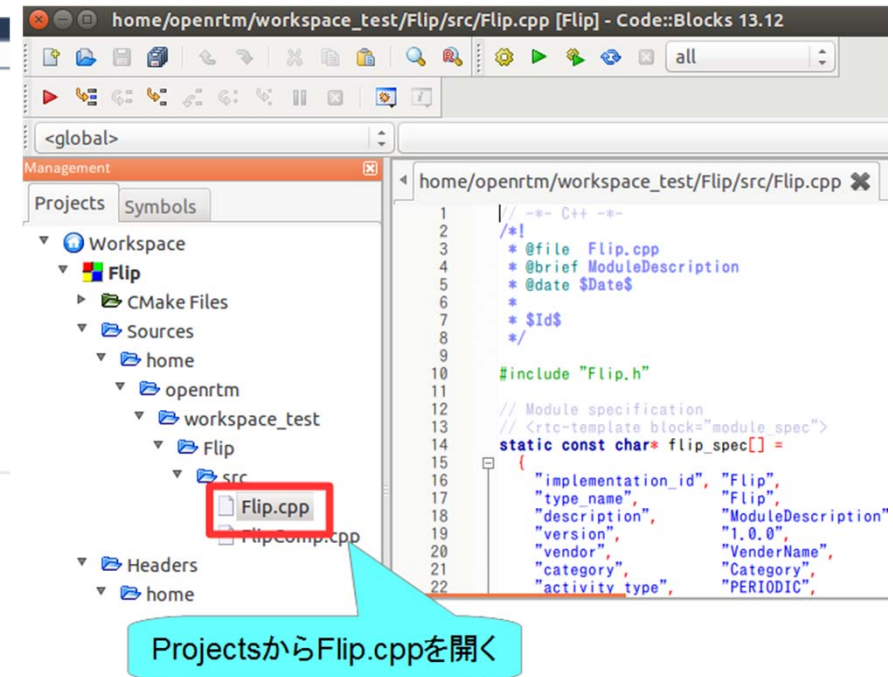
# ソースコードの編集

- Flip.cppの編集
  - 配布したUSBメモリの「Flip」 → 「ソースコード」 内に見本を同梱

## Visual Studio



## Code::Blocks



# ソースコードの編集

- Flip.cppの編集

```
110  RTC::ReturnCode_t Flip::onActivated(RTC::UniqueId ec_id)
111  {
112
113      // OutPortの画面サイズの初期化
114      m_flippedImage.width = 0;
115      m_flippedImage.height = 0;
116
117      return RTC::RTC_OK;
118  }
```

onActivateに追加

```
121  RTC::ReturnCode_t Flip::onDeactivated(RTC::UniqueId ec_id)
122  {
123      if (!m_imageBuff.empty())
124      {
125          // 画像用メモリの解放
126          m_imageBuff.release();
127          m_flipImageBuff.release();
128      }
129
130      return RTC::RTC_OK;
131  }
```

onDeactivateに追加

# ソースコードの編集

- Flip.cppの編集
  - 配布したUSBメモリの「Flip」 → 「ソースコード」 内に見本を同梱

```
134 RTC::ReturnCode_t Flip::onExecute(RTC::UniqueId ec_id)
135 {
136     // 新しいデータのチェック
137     if (m_originalImageIn.isNew()) {
138         // InPortデータの読み込み
139         m_originalImageIn.read();
140
141         // InPortとOutPortの画面サイズ処理およびイメージ用メモリの確保
142         if (m_originalImage.width != m_flippedImage.width || m_originalImage.height != m_flippedImage.height)
143         {
144             m_flippedImage.width = m_originalImage.width;
145             m_flippedImage.height = m_originalImage.height;
146
147             m_imageBuff.create(cv::Size(m_originalImage.width, m_originalImage.height), CV_8UC3);
148             m_flipImageBuff.create(cv::Size(m_originalImage.width, m_originalImage.height), CV_8UC3);
149
150         }
151
152         // InPortの画像データをm_imageBuffにコピー
153         memcpy(m_imageBuff.data, (void *)&m_originalImage.pixels[0], m_originalImage.pixels.length());
154
155         // InPortからの画像データを反転する。 m_flipMode 0: X軸周り, 1: Y軸周り, -1: 両方の軸周り
156         cv::flip(m_imageBuff, m_flipImageBuff, m_flipMode);
157
158         // 画像データのサイズ取得
159         int len = m_flipImageBuff.channels() * m_flipImageBuff.cols * m_flipImageBuff.rows;
160         m_flippedImage.pixels.length(len);
161
162         // 反転した画像データをOutPortにコピー
163         memcpy((void *)&m_flippedImage.pixels[0], m_flipImageBuff.data, len);
164
165         // 反転した画像データをOutPortから出力する。
166         m_flippedImageOut.write();
167     }
168 }
169
170 return RTC::RTC_OK;
171 }
```

onExecuteに追加

# ソースコードの編集

- データを読み込む手順

isNew関数で新規に書き込まれたデータが存在するかを確認

```
// 新しいデータのチェック
if (m_originalImageIn.isNew()) {
    // InPortデータの読み込み
    m_originalImageIn.read();

    // InPortとOutPortの画面サイズ処理およびイメージ用メモリの確保
    if (m_originalImage.width != m_flippedImage.width || m_originalImage.height != m_flippedImage.height)
    {
```

read関数でデータの読み込み

read関数を呼び出した時点で  
変数m\_originalImageにデータが格納される

- データを書き込む手順

変数m\_flippedImageにデータを格納

```
// 反転した画像データをOutPortにコピー
memcpy((void *)&(m_flippedImage.pixels[0]), m_flipImageBuff.data, len);

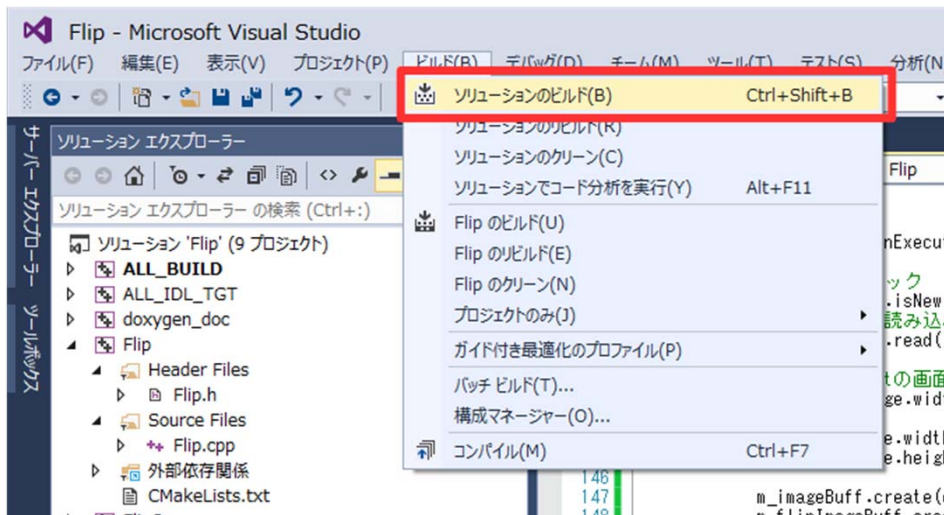
// 反転した画像データをOutPortから出力する。
m_flippedImageOut.write();
```

write関数でデータの書き込み

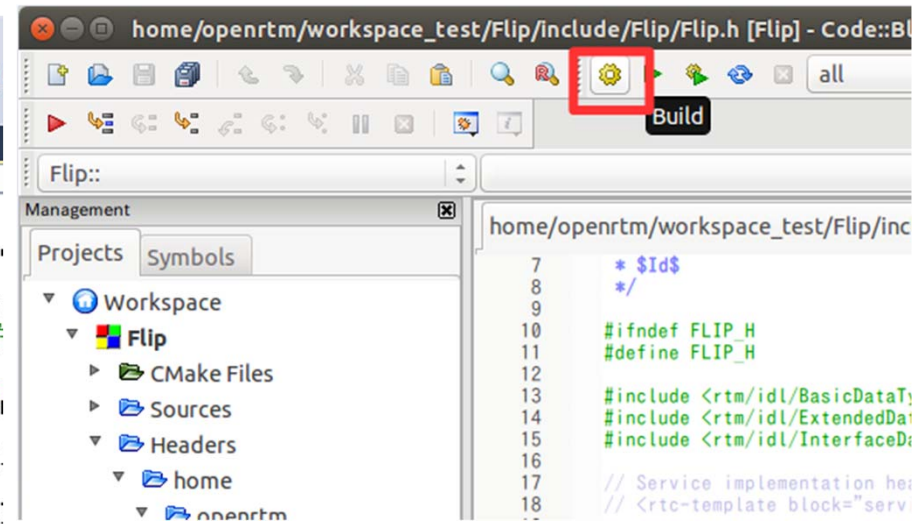


# ソースコードのコンパイル

Visual Studio



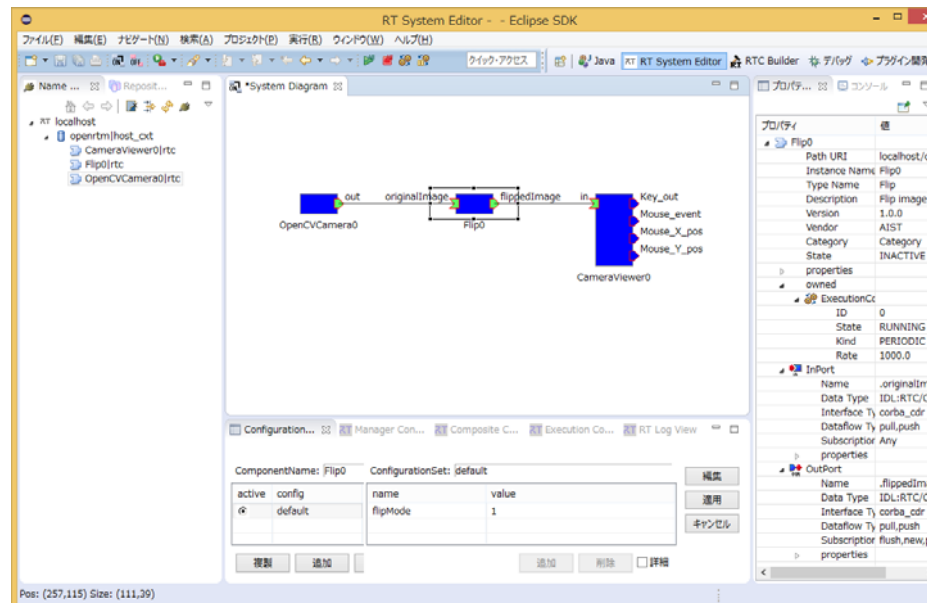
Code::Blocks



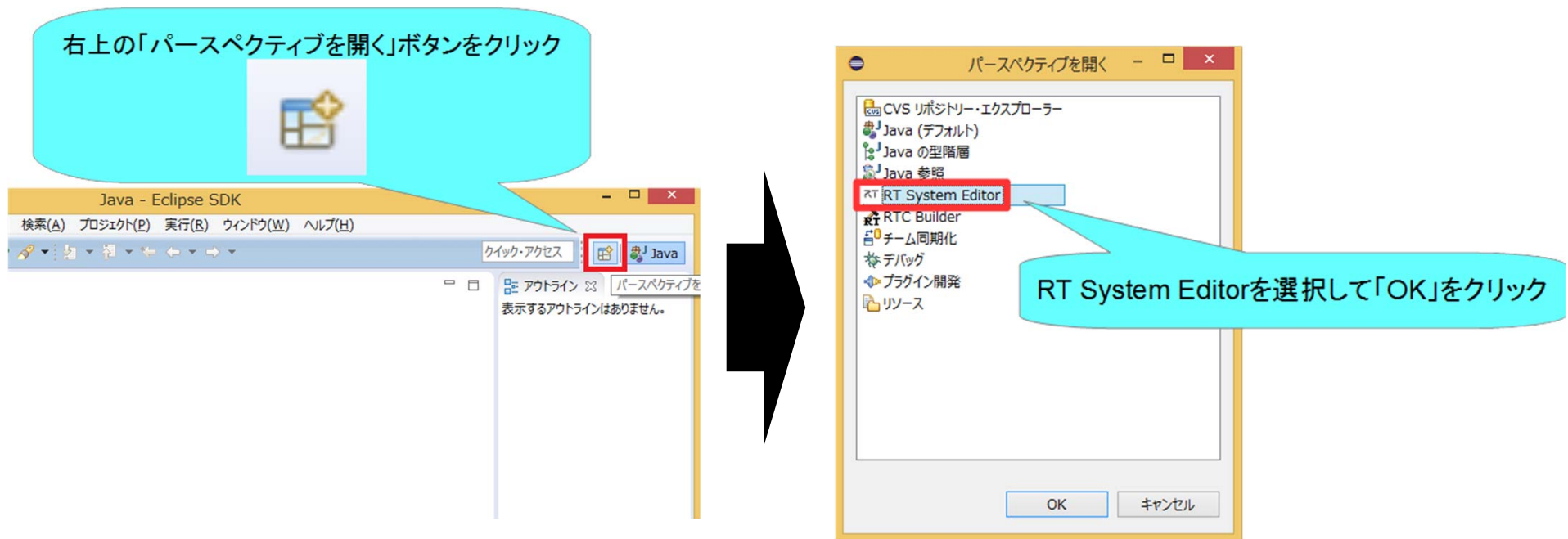
# システム構築支援ツール RT System Editorについて

# RT System Editor

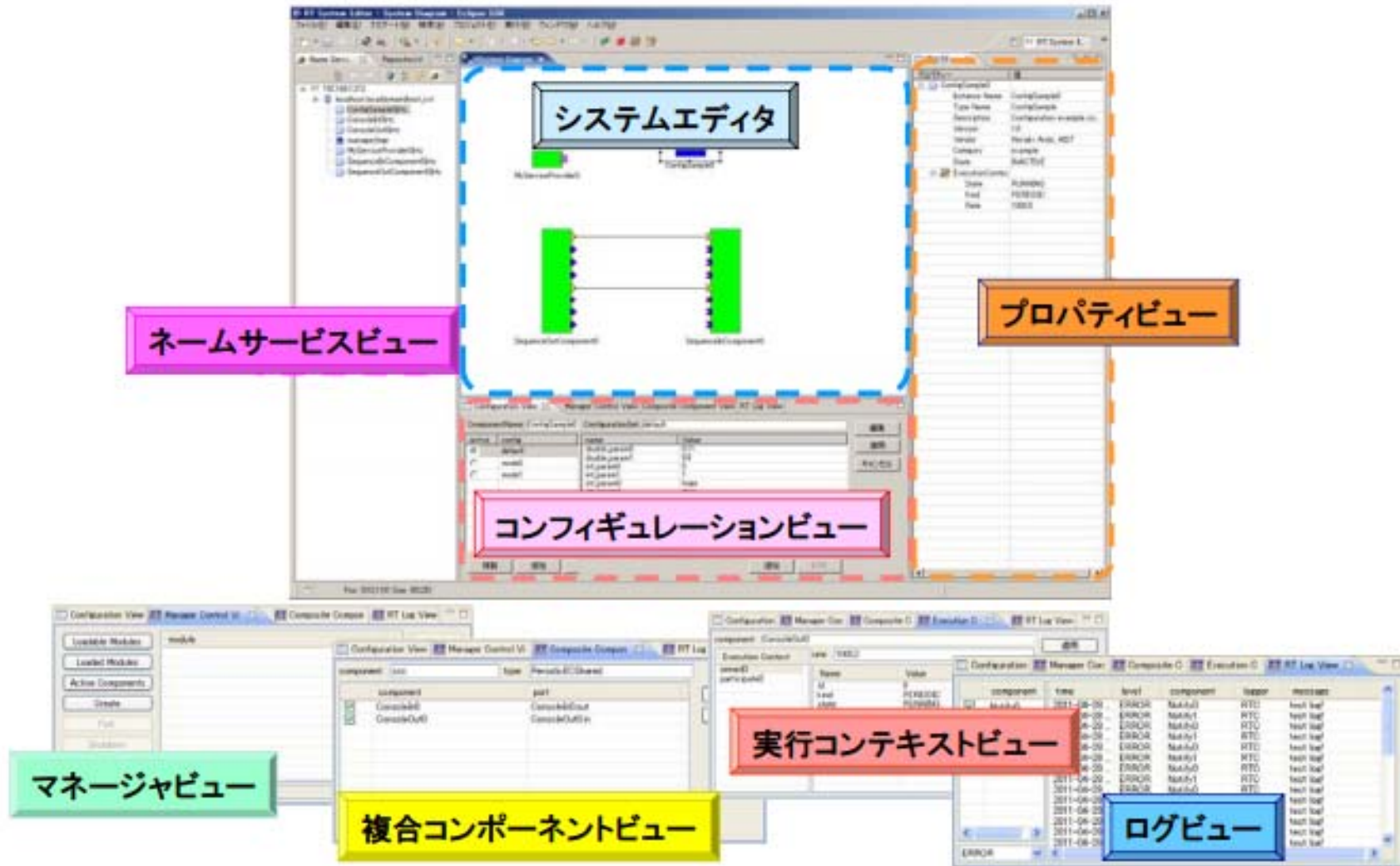
- RTCをGUIで操作するためのツール
  - データポート、サービスポートの接続
  - アクティブ化、非アクティブ化、リセット、終了
  - コンフィギュレーションパラメータの操作
  - 実行コンテキストの操作
    - 実行周期変更
    - 実行コンテキストの関連付け
  - 複合化
  - マネージャからRTCを起動
  - 作成したRTシステムの保存、復元



# RT System Editorの起動

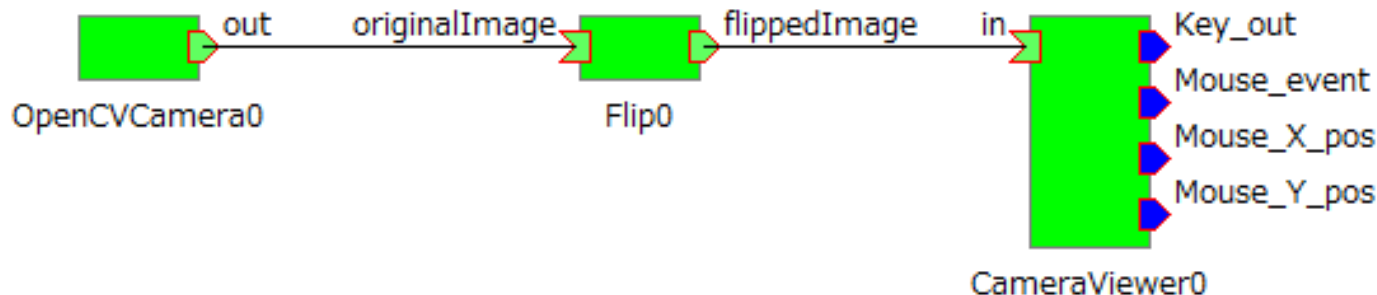


# RT System Editorの画面構成



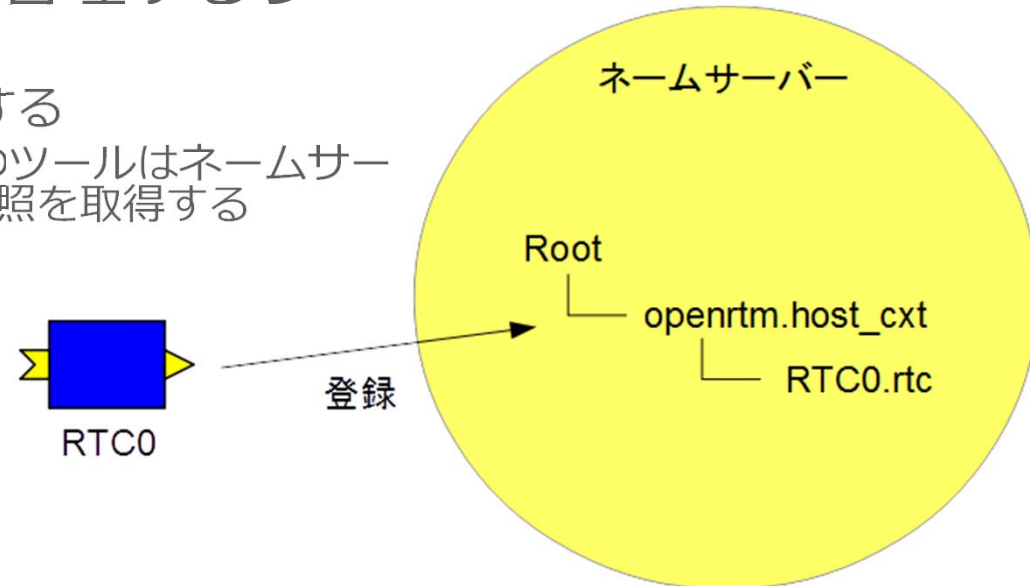
# Flipコンポーネントの動作確認

- WEBカメラで撮影した画像を反転させて表示するRTシステムを作成する
  - ネームサーバーを起動する
  - CameraViewerコンポーネント、OpenCVCameraコンポーネントを起動する
    - Windows
      - 「OpenRTM-aist 1.1.2」 → 「C++」 → 「Components」 → 「OpenCVExamples」
    - Ubuntu
      - \$ /usr/local/share/openrtm-1.1/components/c++/opencv-rtcs/CameraViewerComp
      - \$ /usr/local/share/openrtm-1.1/components/c++/opencv-rtcs/OpenCVCameraComp
  - Flipコンポーネント起動
    - Windows
      - **build¥src**フォルダの**Release**(もしくは**Debug**)フォルダ内にFlipComp.exeが生成されているためこれを起動する
    - Ubuntu
      - **build/src**フォルダにFlipCompが生成されているためこれを起動する
  - CameraViewerコンポーネント、OpenCVCameraコンポーネント、Flipコンポーネントを接続して「All Activate」を行う



# ネームサーバーの起動

- オブジェクトを名前で管理するサービス
  - RTCを一意の名前で登録する
    - RTシステムエディタ等のツールはネームサーバーから名前でRTCの参照を取得する



- 起動する手順
  - Windows 7
    - 「スタート」 → 「すべてのプログラム」 → 「OpenRTM-aist 1.1.2」 → 「Tools」 → 「Start Naming Service」
  - Windows 8.1
    - 「スタート」 → 「アプリビュー(右下矢印)」 → 「OpenRTM-aist 1.1.2」 → 「Start Naming Service」
  - Ubuntu
    - \$ rtm-naming

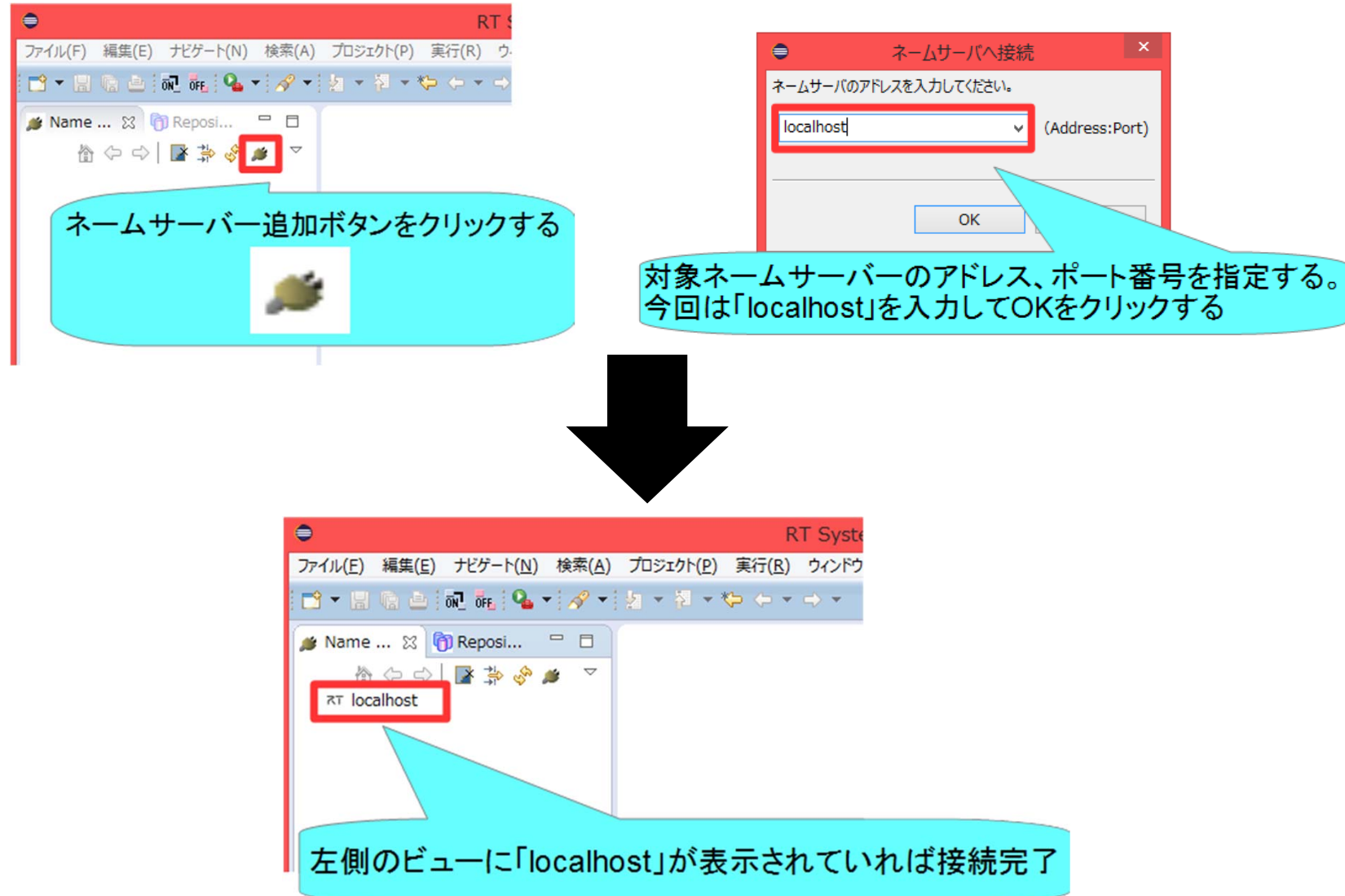
# ネームサーバーの起動

- Windows 8.1



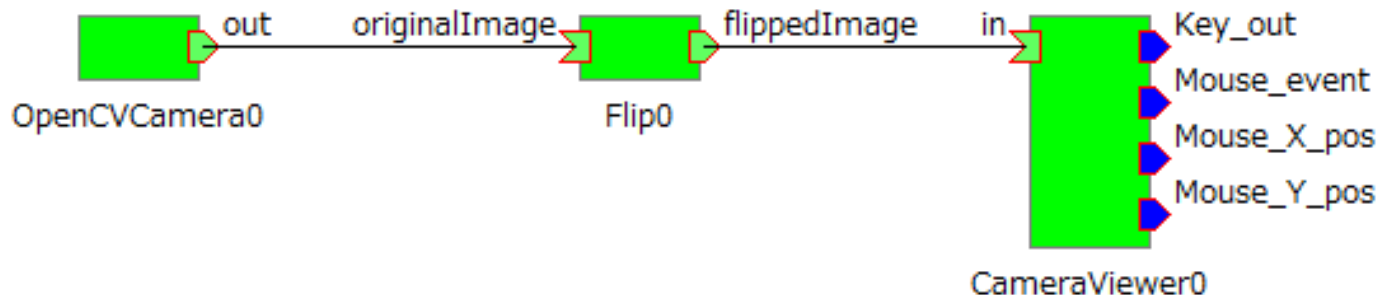


# ネームサーバーへ接続

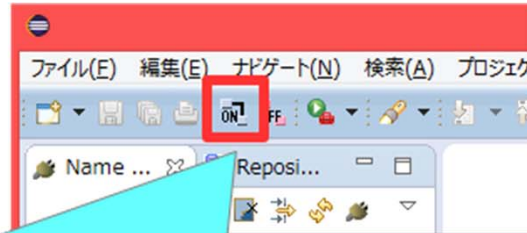


# Flipコンポーネントの動作確認

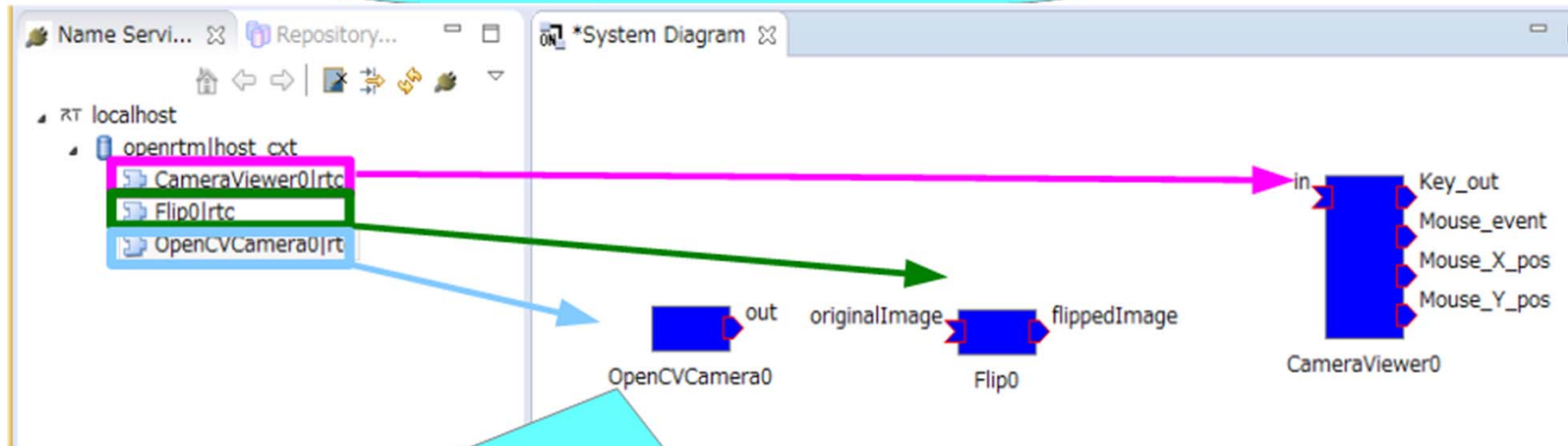
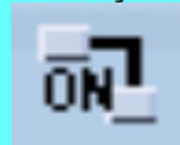
- WEBカメラで撮影した画像を反転させて表示するRTシステムを作成する
  - ネームサーバーを起動する
  - CameraViewerコンポーネント、OpenCVCameraコンポーネントを起動する
    - Windows
      - 「OpenRTM-aist 1.1.2」 → 「C++」 → 「Components」 → 「OpenCVExamples」
    - Ubuntu
      - \$ /usr/local/share/openrtm-1.1/components/c++/opencv-rtcs/CameraViewerComp
      - \$ /usr/local/share/openrtm-1.1/components/c++/opencv-rtcs/OpenCVCameraComp
  - Flipコンポーネント起動
    - Windows
      - **build¥src**フォルダの**Release**(もしくは**Debug**)フォルダ内にFlipComp.exeが生成されているためこれを起動する
    - Ubuntu
      - **build/src**フォルダにFlipCompが生成されているためこれを起動する
  - CameraViewerコンポーネント、OpenCVCameraコンポーネント、Flipコンポーネントを接続して「All Activate」を行う



# データポートの接続



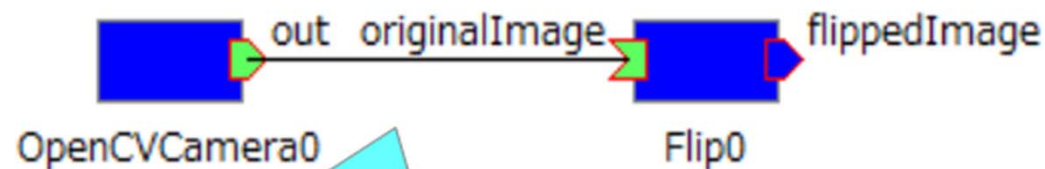
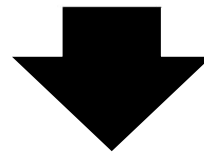
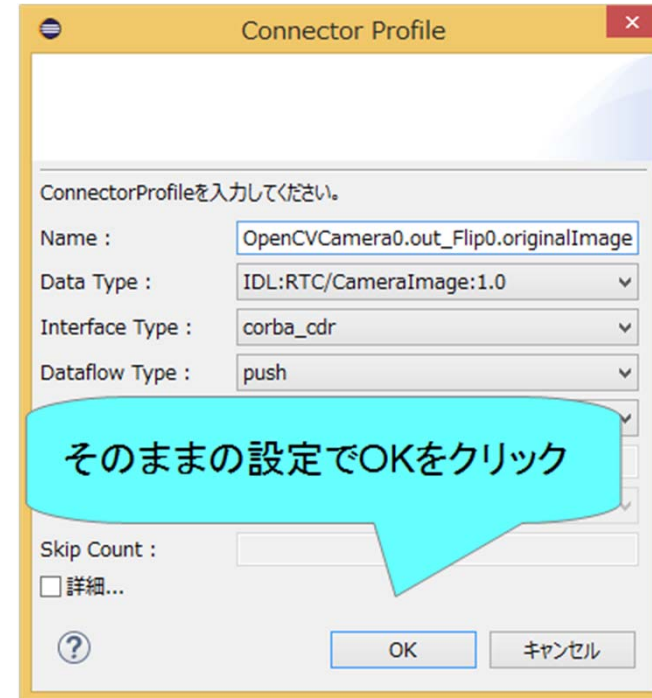
このボタンを押すことでSystem Diagramを表示する



左側のネームサービスビューから  
CameraViewer0.rtc、OpenCVCamera0.rtc、Flip0.rtcを  
System Diagramにドラッグアンドドロップ

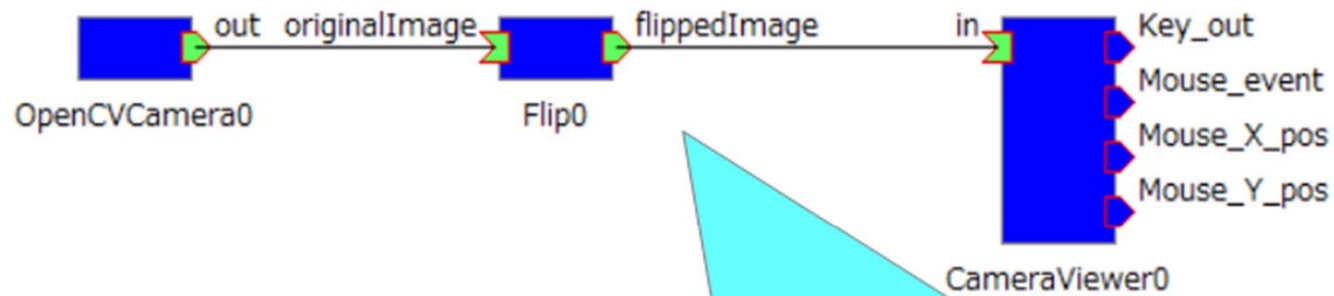
# データポートの接続

OpenCVCamera0の「out」を選択して、Flip0の「originalImage」にドラッグアンドドロップ



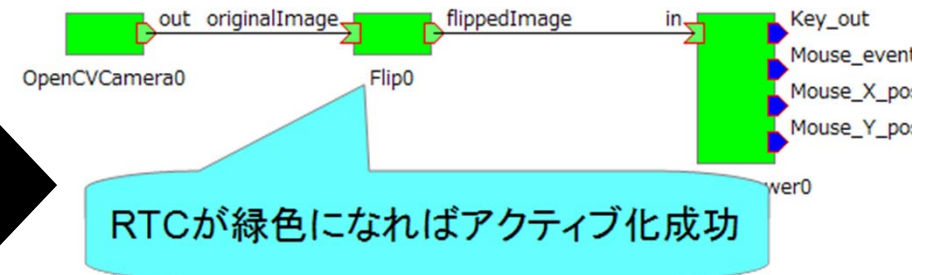
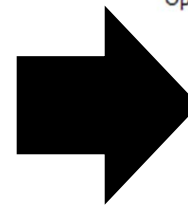
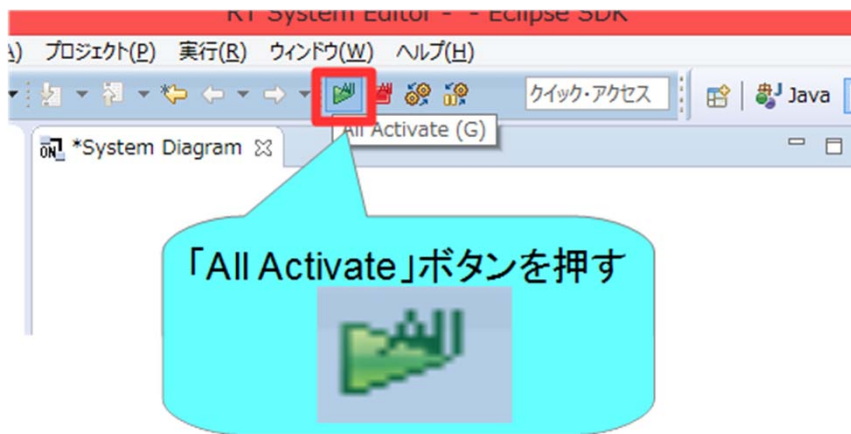
1. ポートの上に線が表示される
2. InPort、OutPortが緑色で表示される

# データポートの接続



Flip0の「flippedImage」とCameraViewer0の「in」を接続する

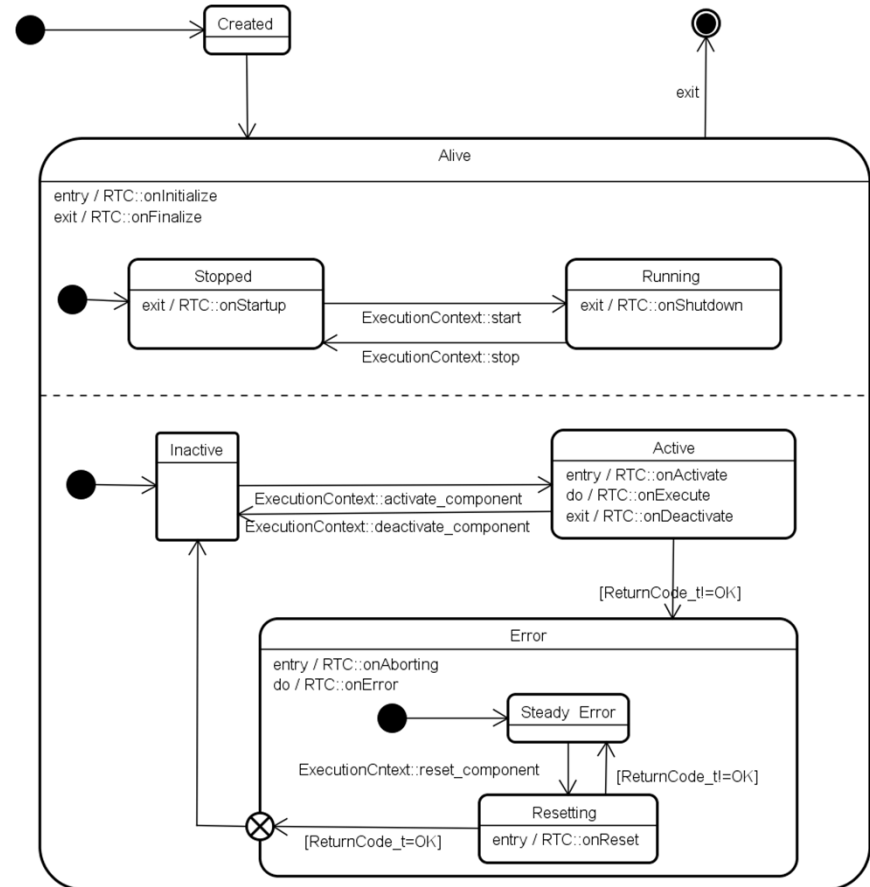
# アクティブ化



- WEBカメラで撮影した画像が反転して表示されるかを確認してください
  - 表示されない場合
    - カメラがPCに接続されていない
    - データポートを接続していない
    - RTCがアクティブになっていない

# RTコンポーネントの状態遷移

- RTCには以下の状態が存在する
  - Created
    - 生成状態
    - 実行コンテキストを生成し、start()が呼ばれて実行コンテキストのスレッドが実行中(Running)状態になる
    - 自動的にInactive状態に遷移する
  - Inactive
    - 非活性状態
    - activate\_componentメソッドを呼び出すと活性状態に遷移する
    - RT System Editor上での表示は青
  - Active
    - 活性状態
    - onExecuteコールバックが実行コンテキストにより実行される
    - リターンコードがRTC\_OK以外の場合はエラー状態に遷移する
    - RT System Editor上での表示は緑
  - Error
    - エラー状態
    - onErrorコールバックが実行コンテキストにより実行される
    - reset\_componentメソッドを呼び出すと非活性状態に遷移する
    - RT System Editor上での表示は赤
  - 終了状態

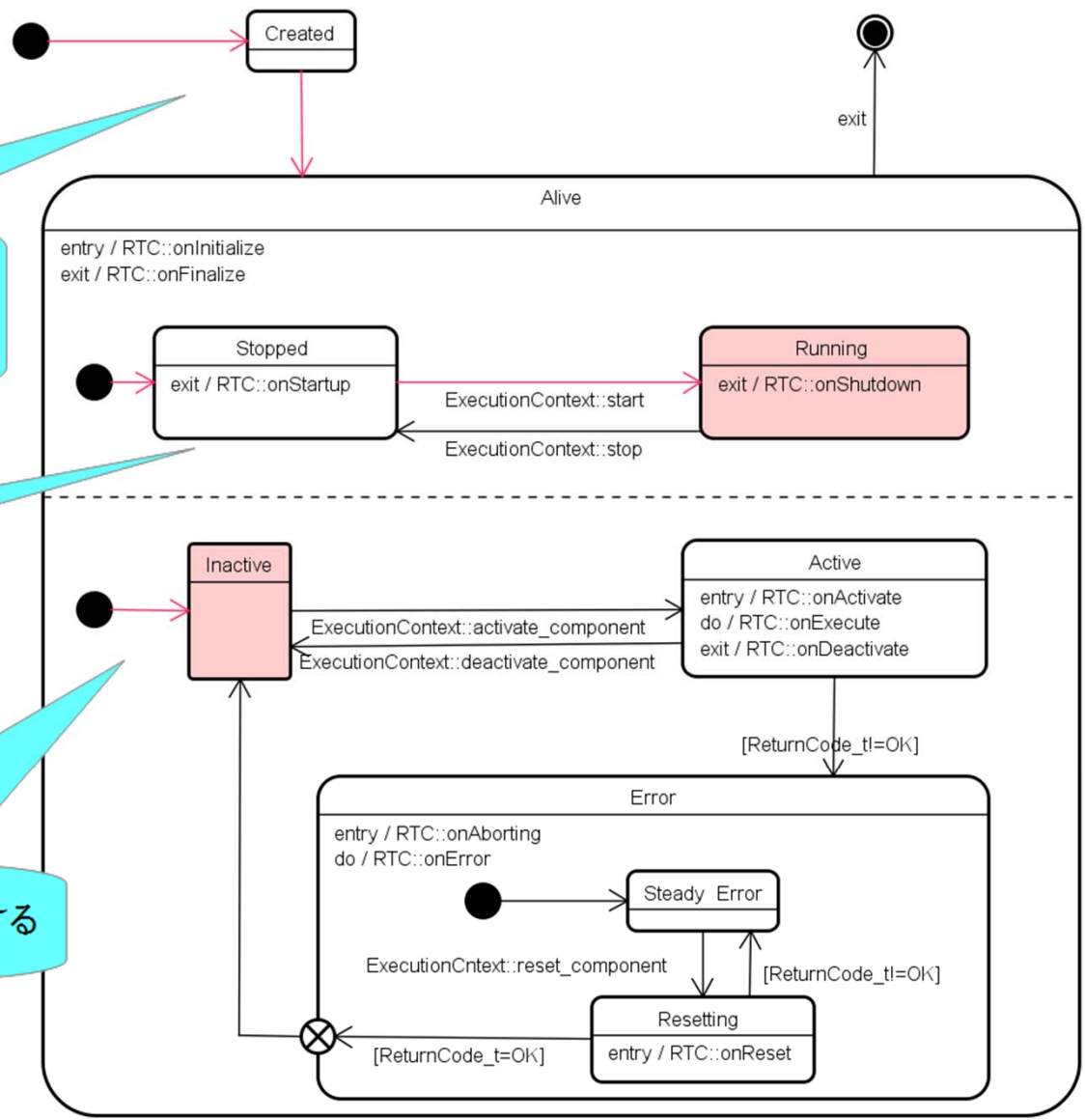


# RTコンポーネントの状態遷移(生成直後)

最初にCreated状態に遷移して  
実行コンテキストの生成等を行う  
この時にonInitializeコールバックを実行する

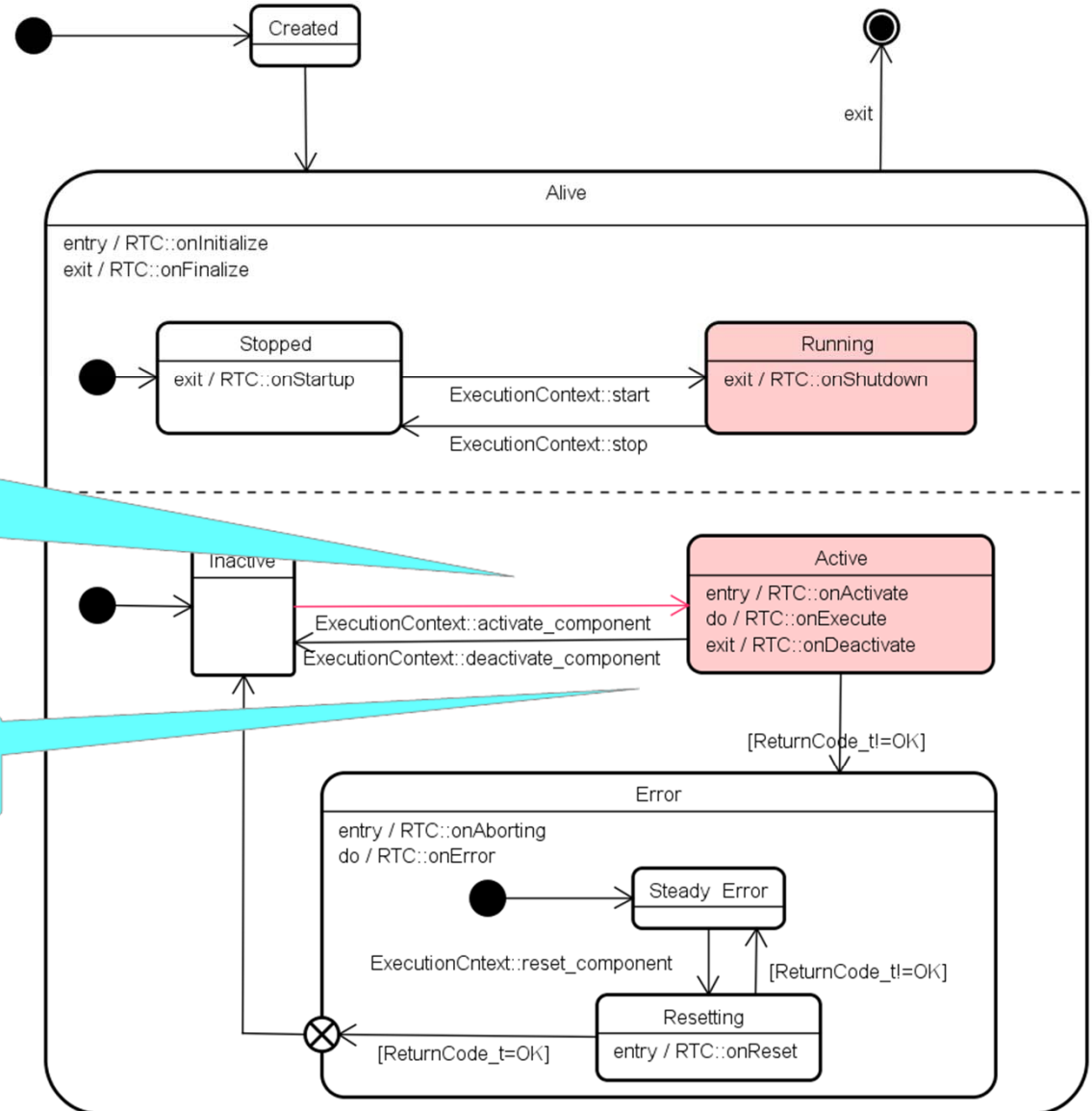
startメソッドにより実行コンテキストが  
Running状態に遷移する  
このときonStartupコールバックが  
呼び出される

Created状態の次にInactive状態に遷移する





# RTコンポーネントの状態遷移(アクティブ化)



RTシステムエディタの操作によりRTコンポーネントのアクティブ化を行うとactivate\_componentメソッドが呼び出される。activate\_componentメソッドによりコンポーネントがActive状態に遷移する。この時onActivatedコールバックが実行される

周期実行の実行コンテキストの場合、onExecuteコールバックが周期的に呼び出される。

# コンフィギュレーションパラメータの操作

- コンフィギュレーションパラメータをRTシステムエディタから操作する
  - 反転する方向を設定

The image shows the RT system editor interface. At the top, a block diagram shows the data flow: OpenCVCamera0 (out) → originalImage → Flip0 → flippedImage → in → CameraViewer0. CameraViewer0 has outputs for Key\_out, Mouse\_event, Mouse\_X\_pos, and Mouse\_Y\_pos.

Below the diagram is a configuration table for the Flip0 component:

active	config	name	value
<input checked="" type="radio"/>	default	flipMode	1

Buttons for '複製' (Copy), '追加' (Add), '編集' (Edit), '適用' (Apply), and 'キャンセル' (Cancel) are visible. The '編集' button is highlighted with a red box.

To the right, a 'Configuration' dialog box is shown. It displays 'ConfigurationSet : default' and a 'flipMode' parameter with three radio buttons: -1, 0, and 1. The '1' radio button is selected and highlighted with a red box. The dialog also has 'Apply', 'OK', and 'キャンセル' buttons.

Three callout boxes provide instructions:

1. Flip0を選択する (Select Flip0)
2. 編集ボタンを押す (Press the Edit button)
3. flipmodeを変更する (Change flipmode)

# システムの保存

System Diagram上で右クリックして「Save As...」を選択する

ベンダ名、システム名、バージョン、保存ファイル名を入力

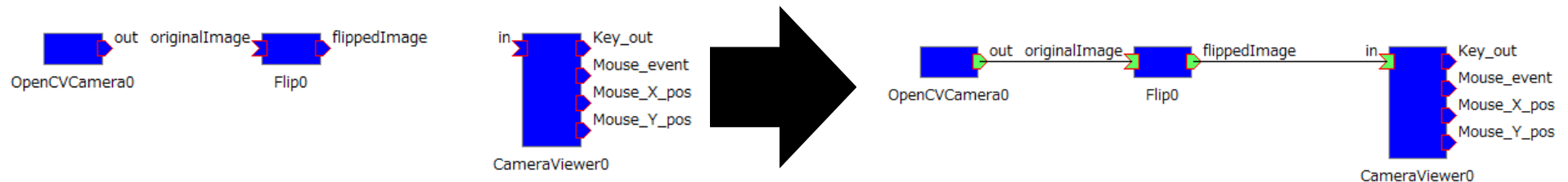
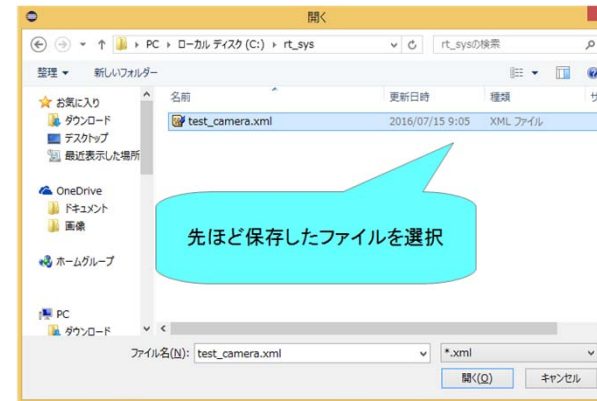
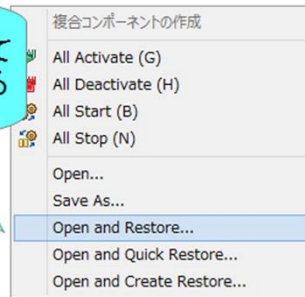
Vendor: AIST  
System Name: Flip\_test  
Version: 1.0  
Path: C:\workspace\Flip\_test.xml

Update Log:

Required:  
 CameraViewer0  
 Flip0  
 OpenCVCamera0

# システムの復元

System Diagram上で右クリックして「Open and Restore...」を選択する

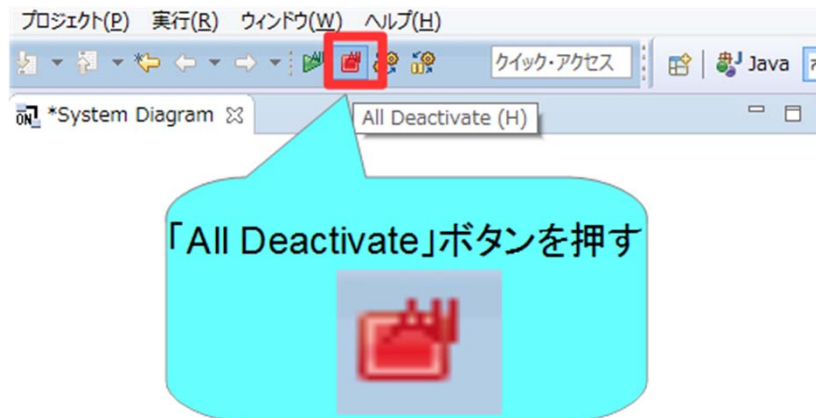


- 以下の内容を復元

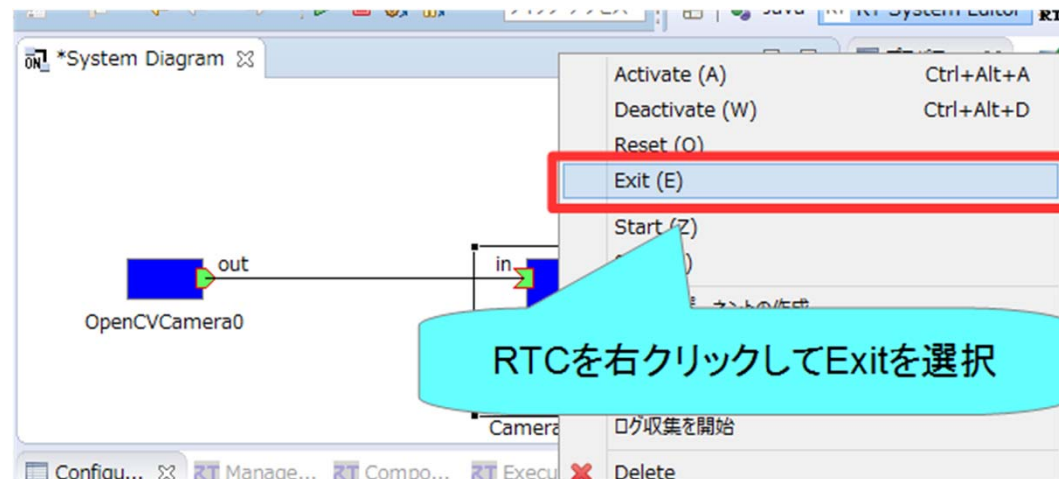
- ポート間の接続
- コンフィギュレーション
- 「Open and Create Restore」を選択した場合はマネージャからコンポーネント起動

# 非アクティブ化、終了

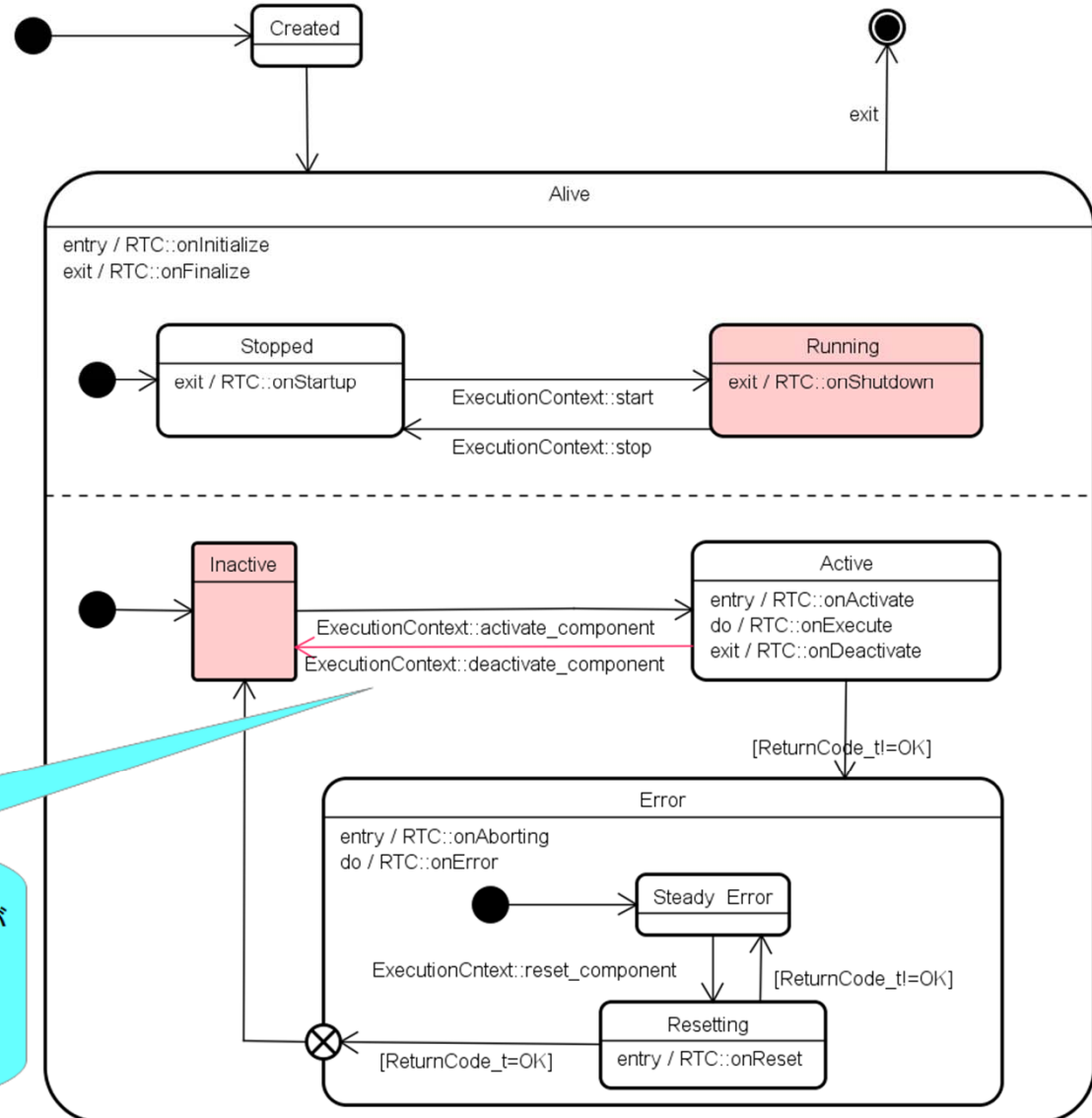
- 非アクティブ化



- 終了



# RTコンポーネントの状態遷移(非アクティブ化)



RTシステムエディタの操作によりRTコンポーネントの非アクティブ化を行うとdeactivate\_componentメソッドが呼び出される。  
deactivate\_componentメソッドによりコンポーネントがInactive状態に遷移する。  
この時onDeactivatedコールバックが実行される

# RTCBuilder 補足

# リセット

- RTCがエラー状態に遷移した場合にエディタ上には赤く表示される。



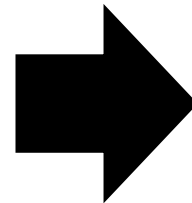
```
RTC::ReturnCode_t Test::onActivated(RTC::UniqueId ec_id)↓
{↓
    HANDLE hCom = INVALID_HANDLE_VALUE;↓
    hCom = CreateFile("COM5", GENERIC_READ | GENERIC_WRITE, 0, NULL, OPEN_EXISTING, 0, NULL);↓
    if (hCom == INVALID_HANDLE_VALUE)↓
    {↓
        return RTC::RTC_ERROR;↓
    }↓
}
```

例えばonActivated関数で初期化(この例ではCOMポートの初期化)に失敗した場合はRTC\_ERRORを返すようにしておけば、初期化に失敗した場合にエラー状態に遷移する

- 以下の操作で非アクティブ状態に戻す

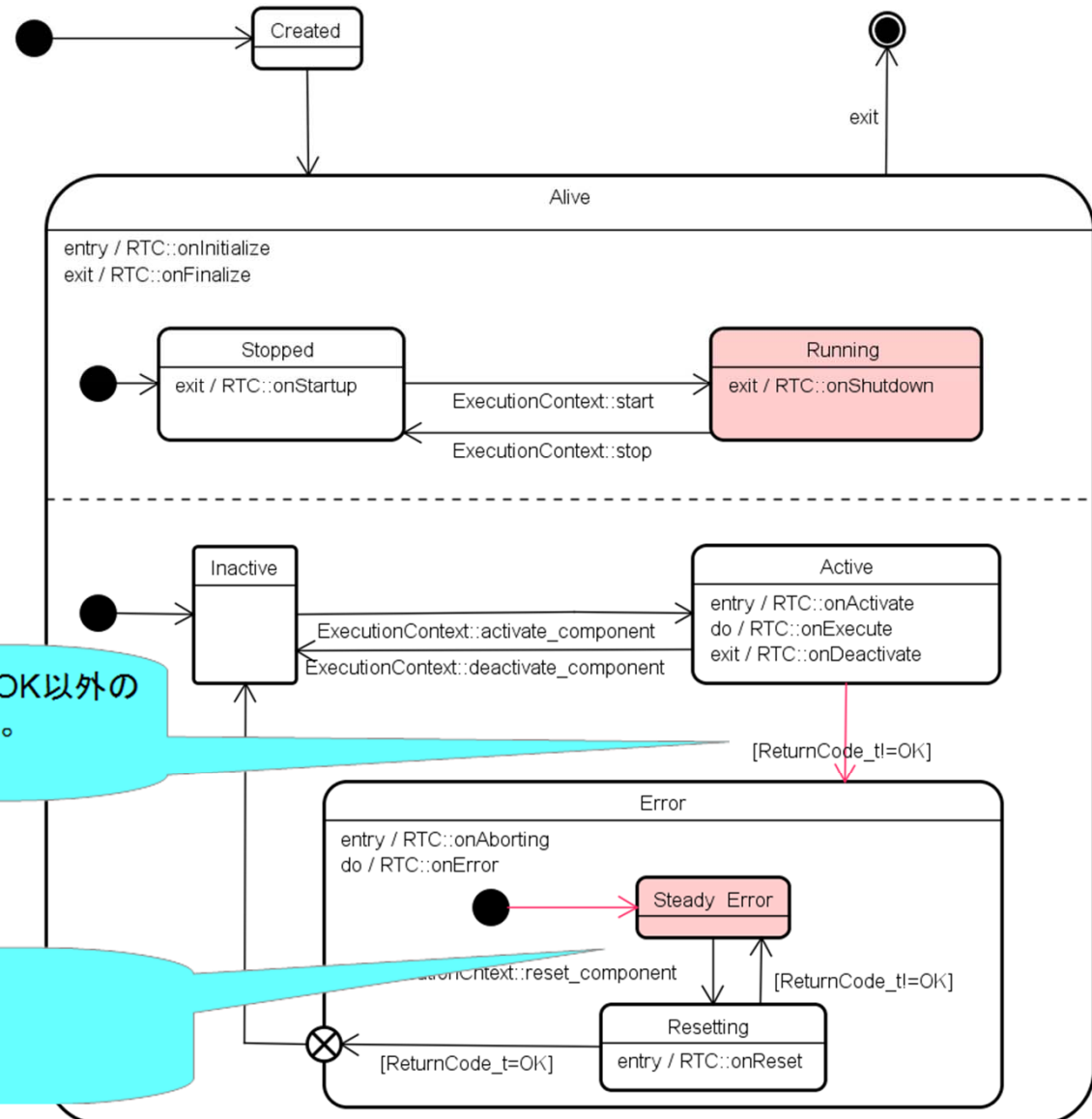


RTCを右クリックしてResetを選択





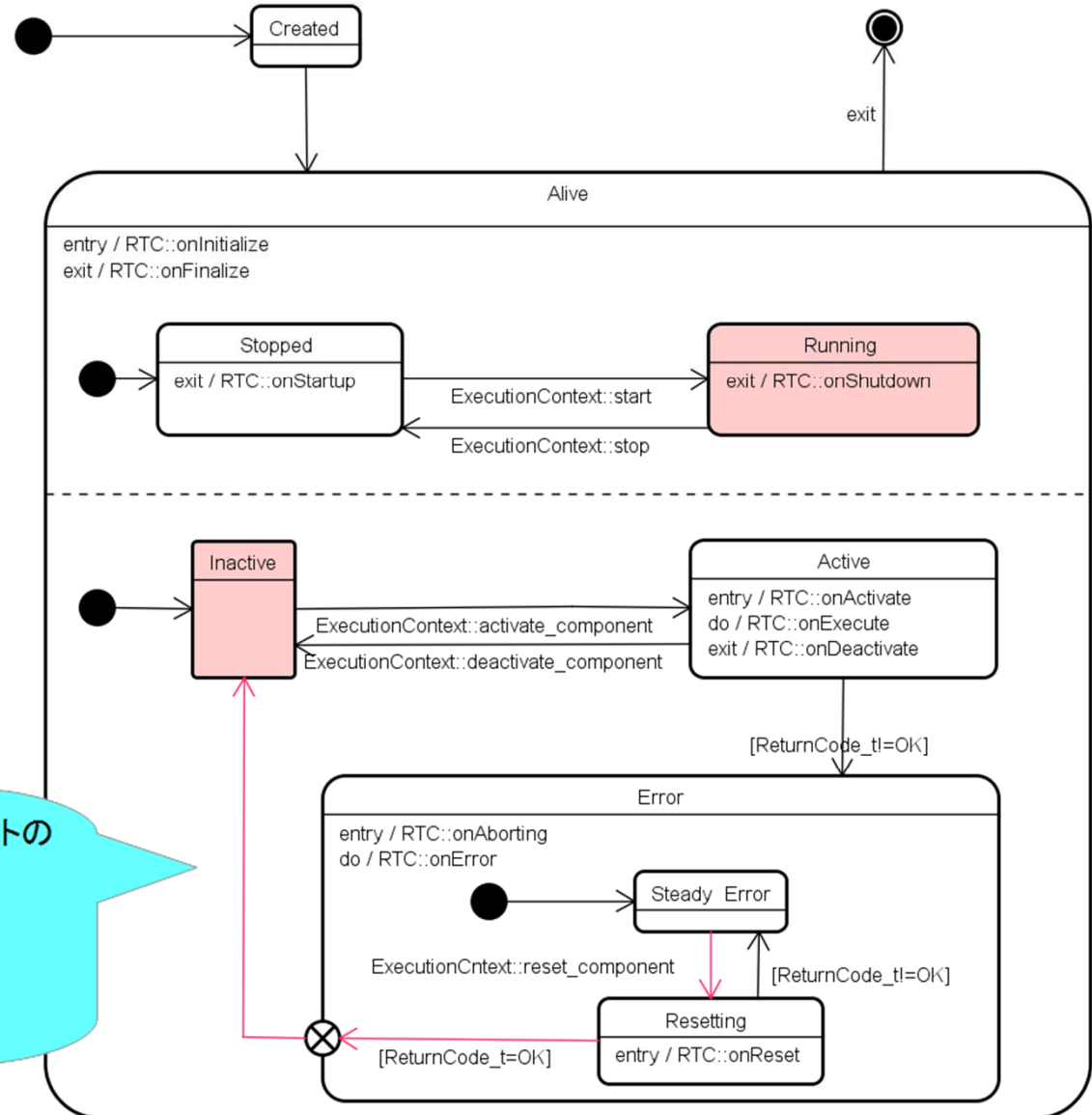
# RTコンポーネントの状態遷移(エラー)



onActivated、onExecute、onDeactivatedがRTC OK以外のリターンコードを返した場合、エラー状態に遷移する。この時、onAbortingコールバックが実行される。

周期実行の実行コンテキストの場合、onErrorコールバックが周期的に呼び出される。

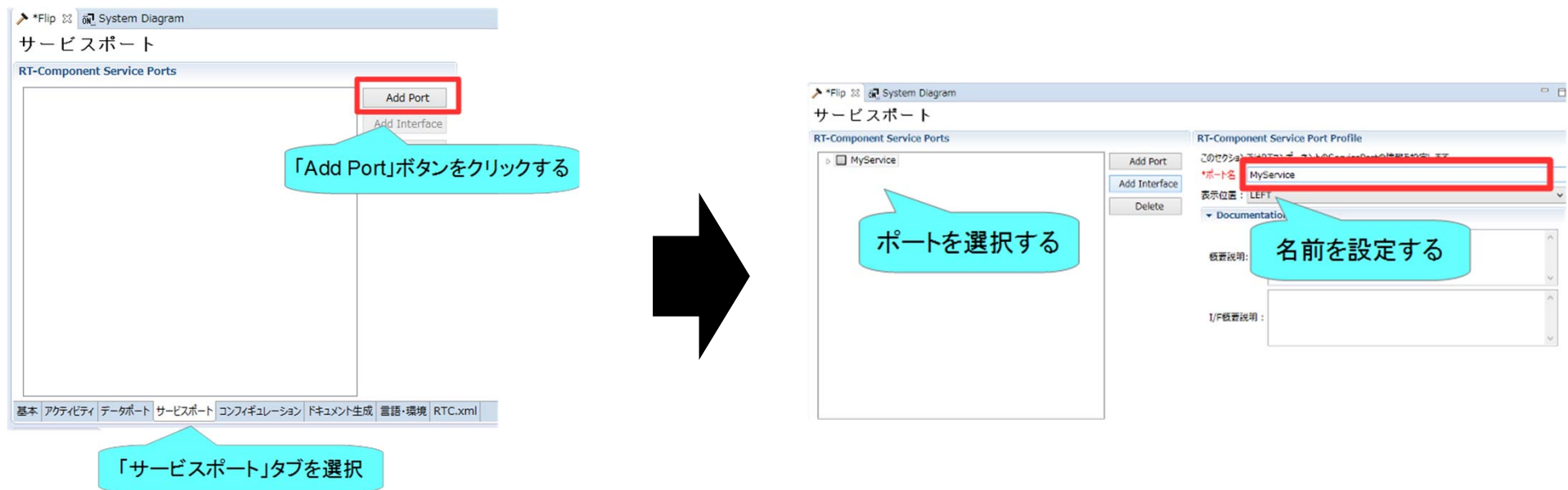
# RTコンポーネントの状態遷移(リセット)



RTシステムエディタの操作によりRTコンポーネントのリセットを行うとreset\_componentメソッドが呼び出される。  
 reset\_componentメソッドによりコンポーネントがInactive状態に遷移する。  
 この時onResetコールバックが実行される

# サービスポートの設定

- サービスポートの追加、インターフェースの追加、設定を行う



「サービスポート」タブを選択

「Add Port」ボタンをクリックする

ポートを選択する

名前を設定する

# サービスポートの設定

- インターフェースを追加する

The image shows a two-step process for adding an interface to a service port in the RT-Component configuration tool.

**Step 1:** The 'RT-Component Service Ports' window shows a tree view with 'MyService' expanded. The 'Add Interface' button is highlighted with a red box. A callout bubble points to it with the text: 「Add Interfece」ボタンをクリック (Click the 'Add Interfece' button).

**Step 2:** The 'RT-Component Service Port Interface Profile' dialog box is open. The 'Add Interface' button is still highlighted. A callout bubble points to it with the text: インターフェースを選択する (Select the interface). In the dialog, the 'インターフェース名' (Interface Name) field is highlighted with a red box and contains the text 'myservice0'. A callout bubble points to this field with the text: 名前を設定する (Set the name).

The bottom of the interface shows a tabbed menu with 'サービスポート' (Service Ports) selected.

# サービスポートの設定

- インターフェースの設定を行う

このセクションではRTコンポーネントのService Interfaceの情報を設定

\*インターフェース名: myservice0

方向: Provided

インスタンス名:

変数名:

\*IDLファイル: C:\Program Files (x86)\OpenRTM-aist\1.1.2\Com Browse...

\*インターフェース型: SimpleService::MyService

IDLパス:  Browse...

ソケット

ロリポップ

Required Interface  
コンシューマ  
機能を使う側

Provided Interface  
プロバイダ  
機能を提供する側

「Provided」・「Required」から選択  
Provided: サービスを提供する側  
Required: サービスを利用する側

「Browse...」をクリックしてIDLファイルを選択

インターフェース型を選択

IDLファイルが別のIDLファイルをインクルードしている場合にIDLパスを設定

- コード生成後、Pythonの場合は  
idlcompile.bat(idlcompile.sh)を起動する



# サービスポートの設定

- IDLファイルについて
  - プログラミング言語に非依存のインターフェース定義言語

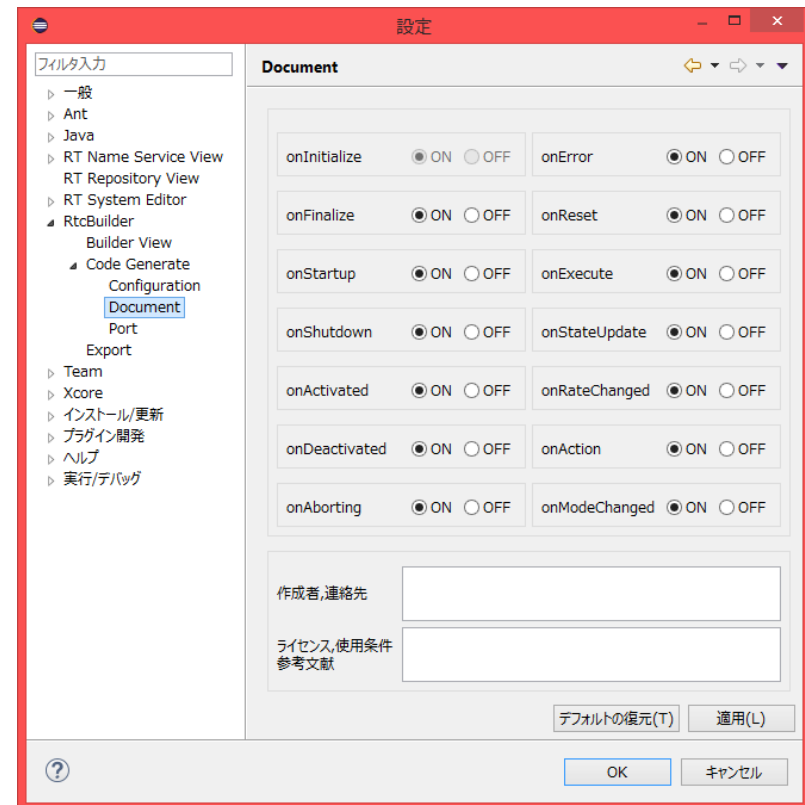
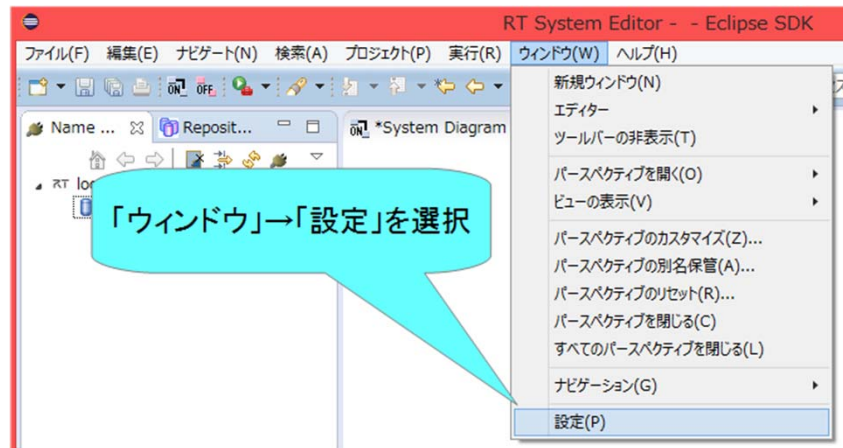
```

1 | module SimpleService {↓
2 |     typedef sequence<string> EchoList;↓
3 |     typedef sequence<float> ValueList;↓
4 |     interface MyService↓
5 |     {↓
6 |         string echo(in string msg);↓
7 |         EchoList get_echo_history();↓
8 |         void set_value(in float value);↓
9 |         float get_value();↓
10 |        ValueList get_value_history();↓
11 |    };↓
12 | };↓

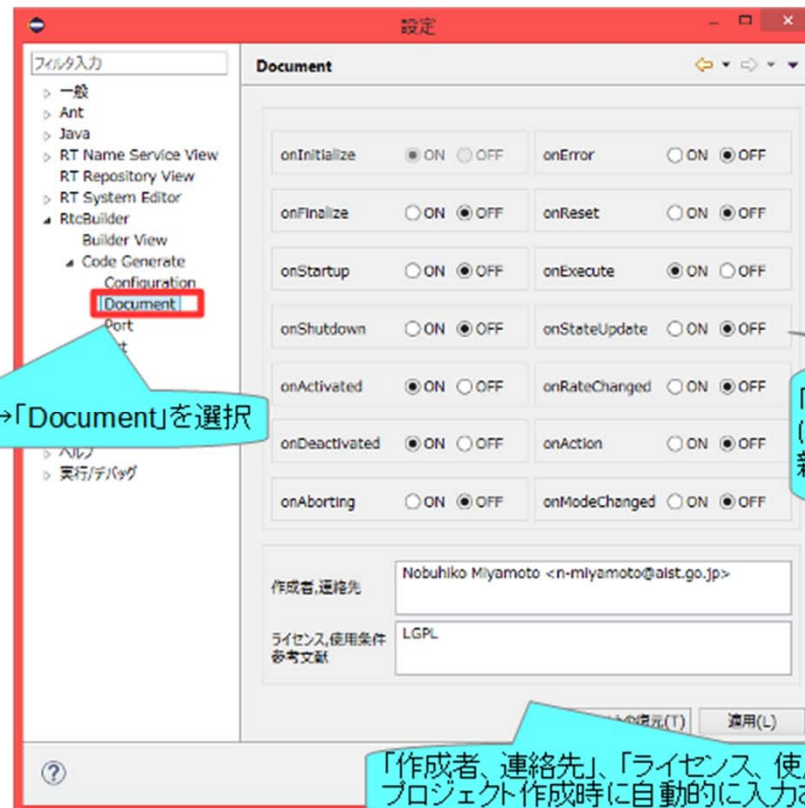
```

- コンシューマー側でプロバイダ側のecho、get\_valueなどのオペレーションを呼び出す

# RTCBuilderに関する設定



# RTCBuilderに関する設定



「RtcBuilder」→「Code Generate」→「Document」を選択

「onActivated」、「onDeactivated」、「onExecute」  
 はよく使うので「ON」にしておくくとプロジェクトを  
 新規作成したときに自動的にONになるので作業が減る。

「作成者、連絡先」、「ライセンス、使用条件、参考文献」を入力しておく  
 とプロジェクト作成時に自動的に入力されるので便利。



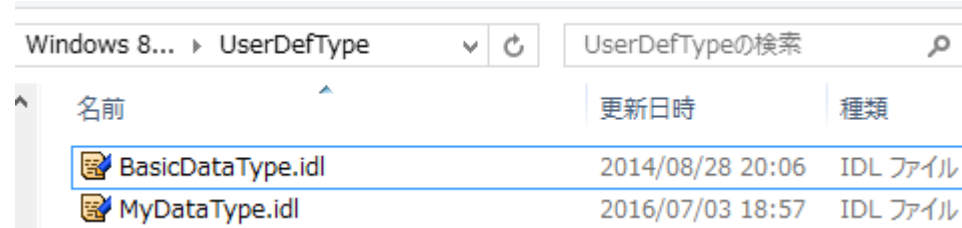
# 独自のデータ型の利用

- 独自のデータ型でデータポートの通信を行う手順
  - IDLファイルを作成する

- MyDataType.idlを任意のフォルダ(ここではC:¥UserDefType)作成

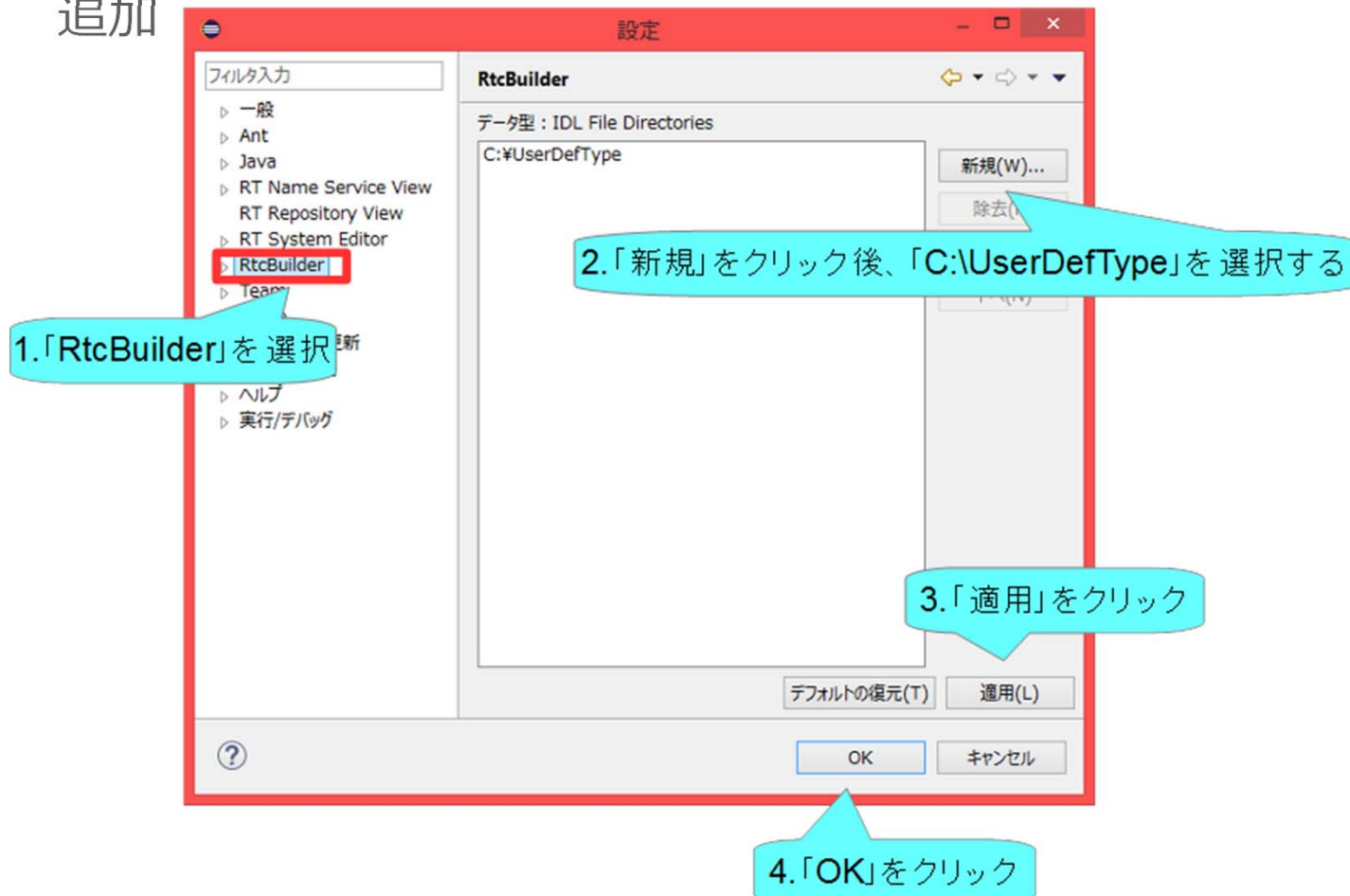
```
1 // @file MyDataType.idl↓
2 #include "BasicDataType.idl"↓
3   ↓
4 struct MyData↓
5 {↓
6   RTC::Time tm;↓
7   short shortVariable;↓
8   long longVariable;↓
9   sequence<double> data;↓
10 };[EOF]
```

- 別のIDLファイルをインクルードしている場合は同じフォルダにコピーする



# 独自のデータ型の利用

- 独自のデータ型でデータポートの通信を行う手順
  - RTC Builderの設定でIDLファイルの存在するディレクトリを追加



# 独自のデータ型の利用

- 独自のデータ型でデータポートの通信を行う手順

▼ DataPortプロファイル

このセクションではRTコンポーネントのDataPort(データポート)の情報を設定します。

*ポート名 (InPort)	Add	*ポート名 (OutPort)	Add
in		out	
	Delete		Delete

▼ Detail

このセクションではデータポート毎の概要を説明するドキュメントを記述します。  
上のデータポートを選択すると、それぞれのドキュメントが記述できます。

ポート名:

*データ型	変数名	表示位置	Documen
MyData	MyData	RTC::Acceleration2D	RTC::ActuatorCurrent
		RTC::Acceleration3D	RTC::ActuatorGeometry

データ型一覧にMyDataが追加

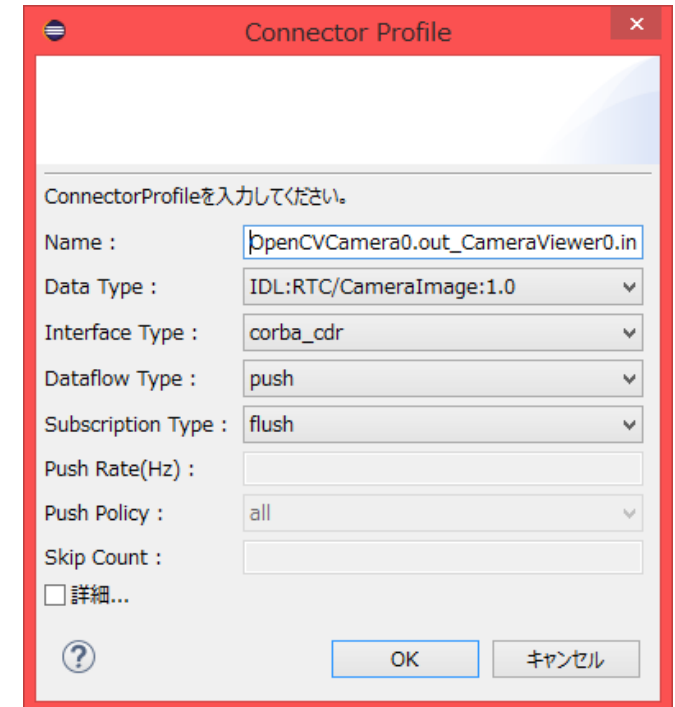
# RTSystemEditor 補足

# コネクタプロファイルの設定

項目	設定内容
Name	接続の名称
Data Type	ポート間で送受信するデータの型. ex) TimedOctet, TimedShortなど
Interface Type	データを送信方法. ex) corba_cdrなど
Data Flow Type	データの送信手順. ex) push, pullなど
Subscription Type	データ送信タイミング. 送信方法がPushの場合有効. New, Periodic, Flushから選択
Push Rate	データ送信周期(単位: Hz). Subscription TypeがPeriodicの場合のみ有効
Push Policy	データ送信ポリシー. Subscription TypeがNew, Periodicの場合のみ有効. all, fifo, skip, newから選択
Skip Count	送信データスキップ数. Push PolicyがSkipの場合のみ有効

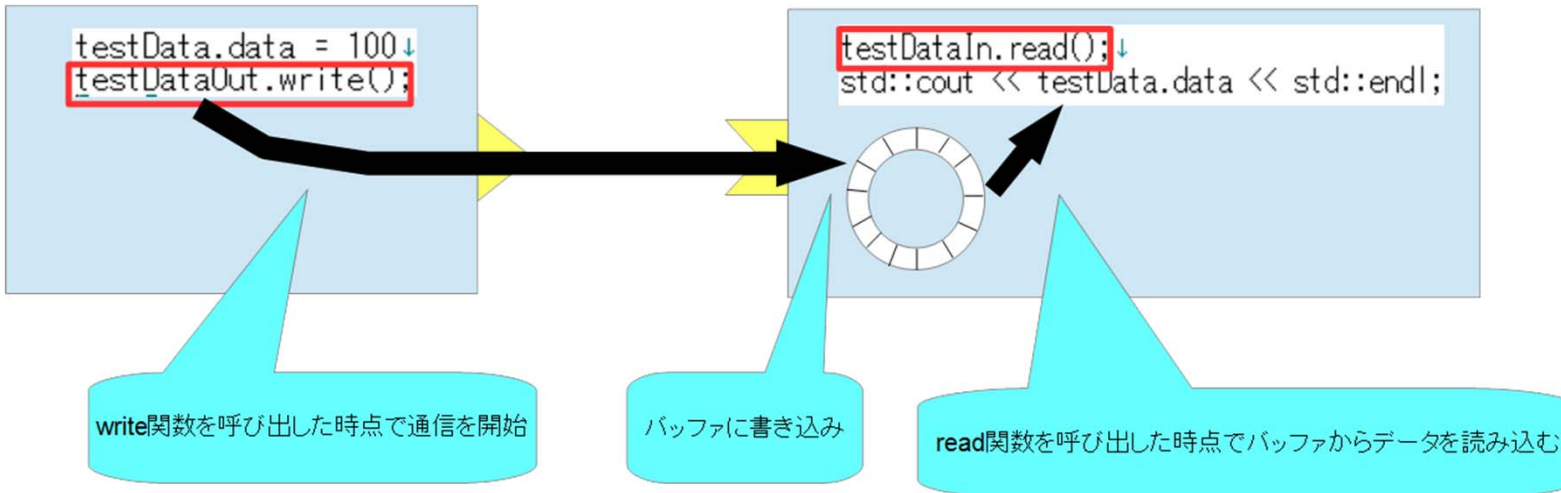
# コネクタプロファイルの設定

- InterfaceType
  - データの送信方法
  - 1.1.2ではcorba\_cdr(CORBAによる通信)のみ選択可能
  - 1.2.0では以下の通信方法も選択可能になる予定
    - direct(同一プロセスで起動したRTC間でデータを直接変数に渡す)
    - shared\_memory(共有メモリによる通信)
- DataFlowType
  - データの送信手順
    - Push
      - OutPortがInPortにデータを送る
    - Pull
      - InPortがOutPortに問い合わせでデータを受け取る
- SubscriptionType
  - データ送信タイミング(DataFlowTypeがPush型のみ有効)
    - flush(同期)
      - バッファを介さず即座に同期的に送信
    - new(非同期)
      - バッファ内に新規データが格納されたタイミングで送信
    - periodic(非同期)
      - 一定周期で定期的にデータを送信
- Push Policy(SubscriptionTypeがnew、periodicのみ有効)
  - データ送信ポリシー
    - all
      - バッファ内のデータを一括送信
    - fifo
      - バッファ内のデータをFIFOで1個ずつ送信
    - skip
      - バッファ内のデータを間引いて送信
    - new
      - バッファ内のデータの最新値を送信(古い値は捨てられる)

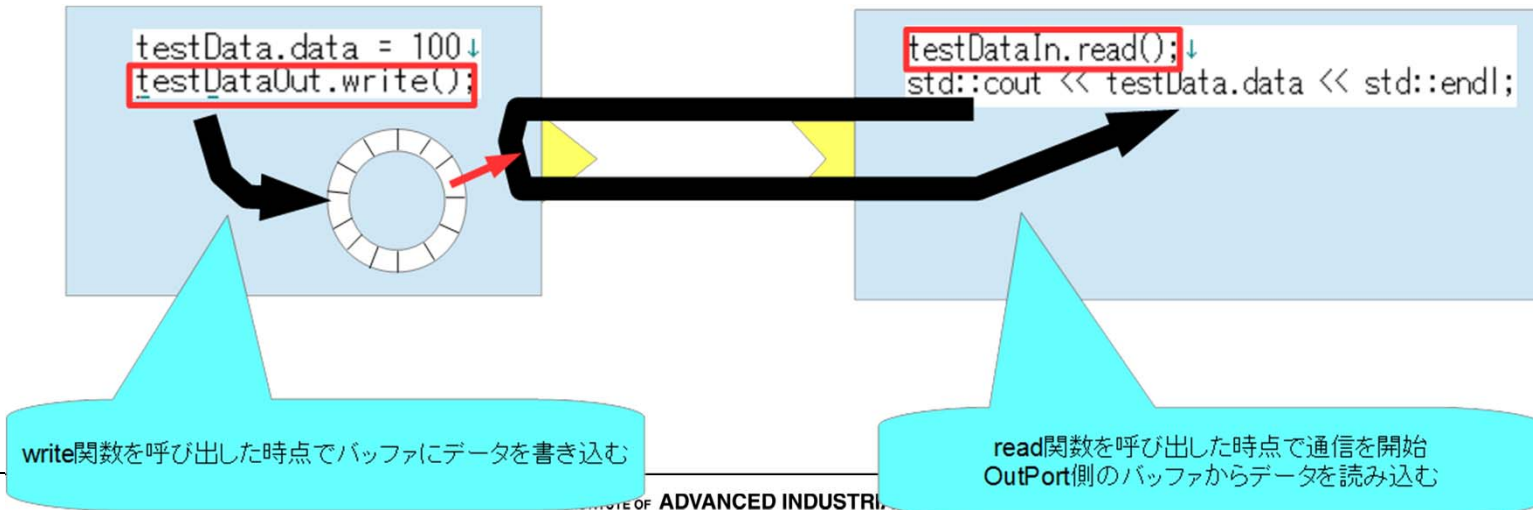


# コネクタプロファイルの設定

- DataFlowType
  - Push



- Pull

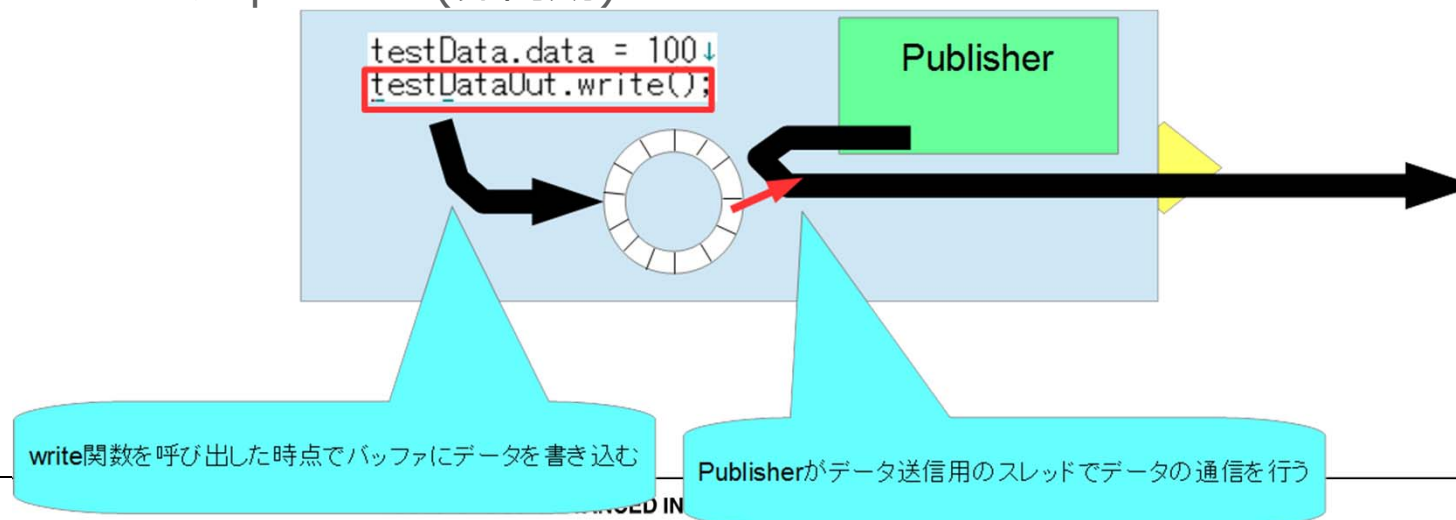


# コネクタプロファイルの設定

- SubscriptionType
  - flush(同期)



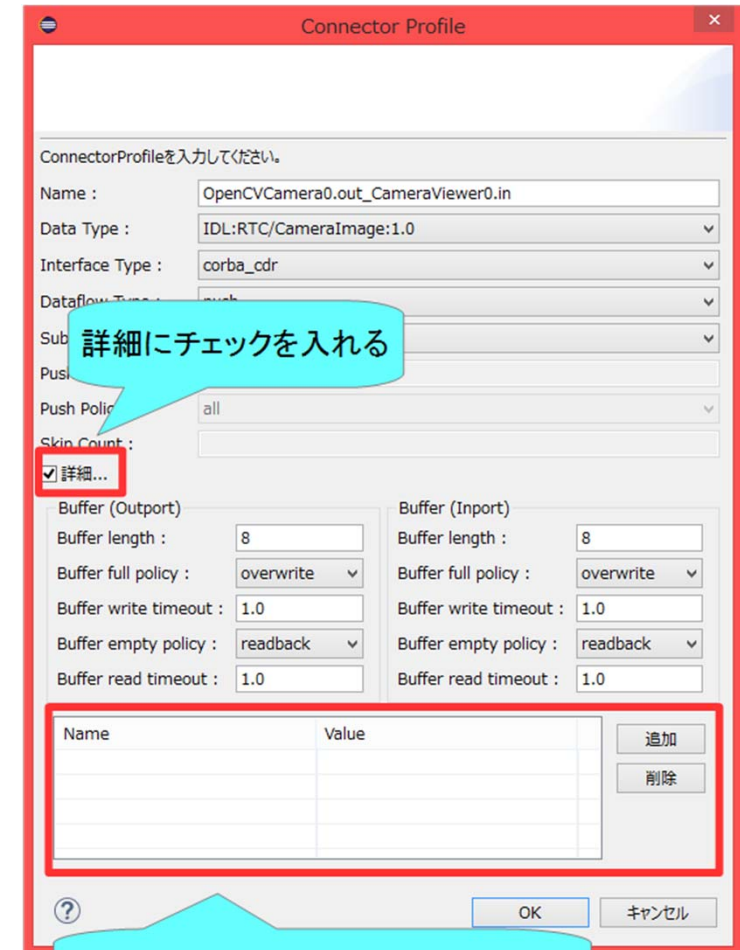
- new、periodic(非同期)





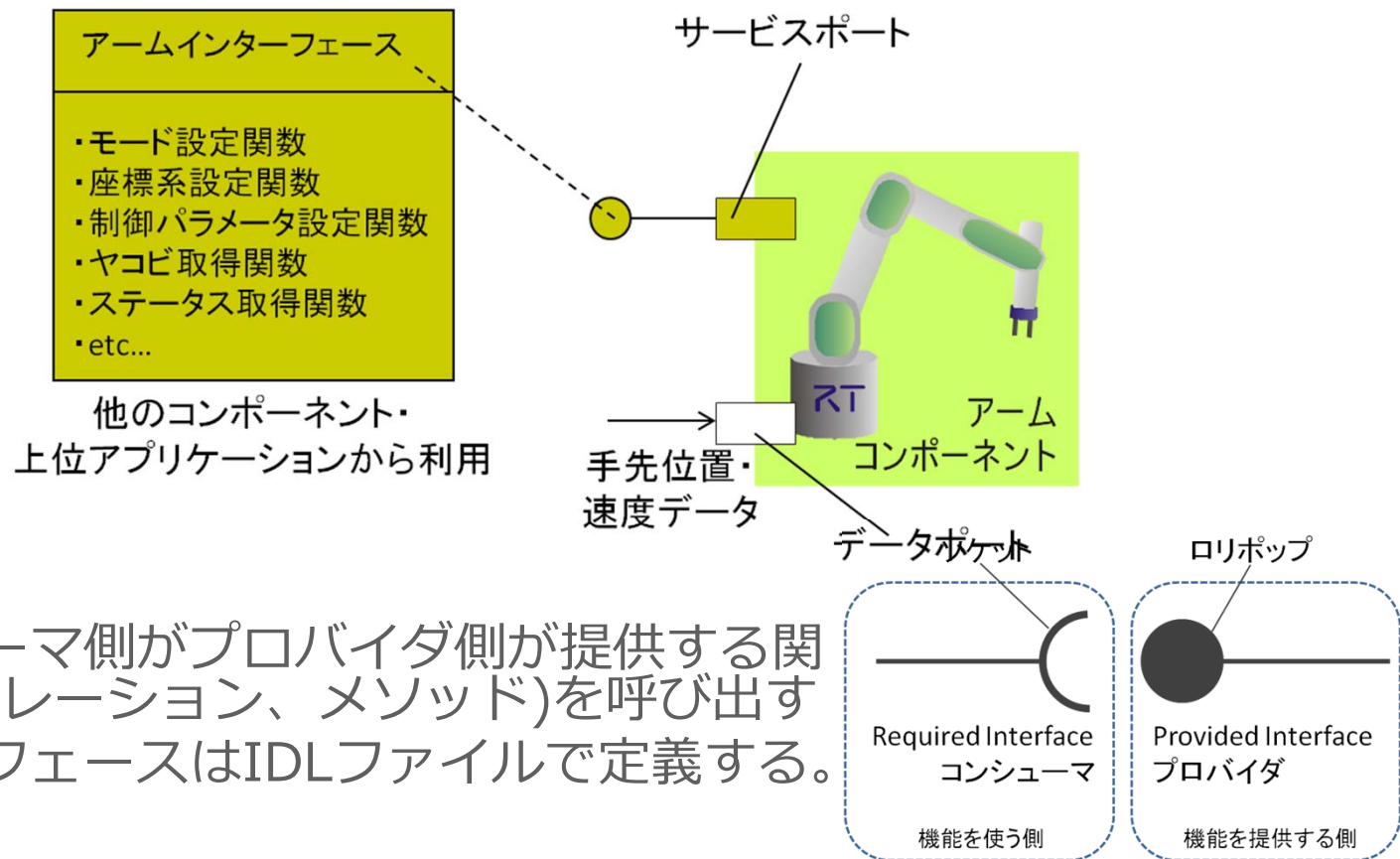
# コネクタプロファイルの設定

項目	設定内容
Buffer length	バッファの大きさ
Buffer full policy	データ書き込み時に、バッファフルだった場合の処理. overwrite, do_nothing, blockから選択
Buffer write timeout	データ書き込み時に、タイムアウトイベントを発生させるまでの時間(単位:秒)
Buffer empty policy	データ読み出し時に、バッファが空だった場合の処理. readback, do_nothing, blockから選択
Buffer read timeout	データ読み出し時に、タイムアウトイベントを発生させるまでの時間(単位:秒)



# サービスポートについて

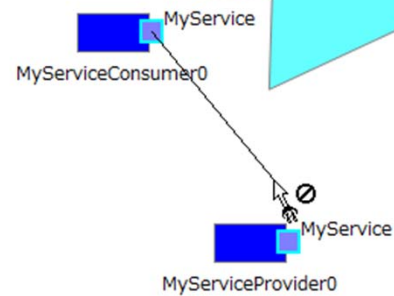
- コマンドレベルのやり取りを行うための仕組み
  - 任意のタイミングで操作を行いたい時などに使用
    - 例えばロボットアームのサーボを停止させる、ハンドを閉じる等



- コンシューマ側がプロバイダ側が提供する関数群(オペレーション、メソッド)を呼び出す
- インターフェースはIDLファイルで定義する。

# サービスポートの接続

ポートの片方からもう片方へドラッグアンドドロップ



Port Profile

---

ポートプロファイルを入力してください。

Name :

詳細...

Consumer	Provider

Name	Value

名前の設定

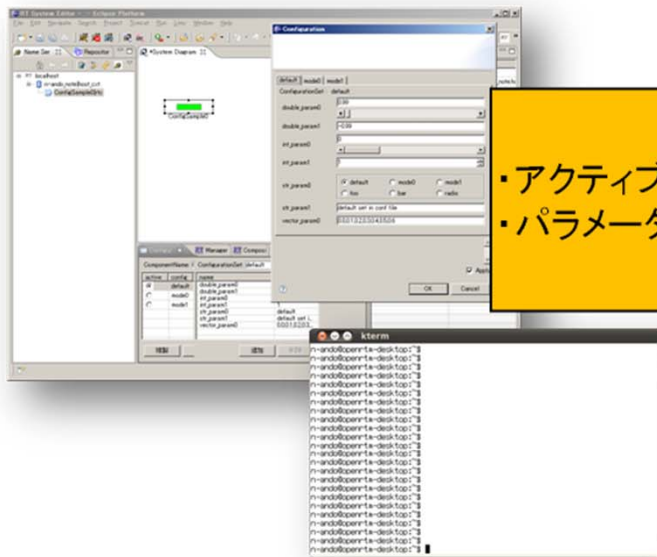
接続するインターフェースの設定  
複数のインターフェースが定義されていた場合に、どのインターフェースに接続するかを設定

その他の設定を直接入力

# コンフィギュレーションパラメータについて

- パラメータを外部から操作する仕組み
  - コンポーネント作成後に変更が必要なパラメータを設定する
    - 例えばデバイスが接続されているCOMポート番号の設定等

## ツール・アプリケーション



• アクティブセットの変更  
• パラメータ値の変更

ツール・アプリケーションから、コンポーネント内部で使用する変数の値を変更できる。

## コンポーネント      コンフィギュレーションパラメータ

modeA	名前	Kp
	値	0.2
modeB	名前	Kp
	値	0.4
modeC	名前	Kp
	値	0.6

アクティブ  
コンフィギュレーション  
セット

パラメータ変数:  $m\_Kp = 0.4$

```
onExecute() {
    :
    output(  $m\_Kp * (x\_ref - x)$ );
    :
    return RTC::RTC_OK;
}
```

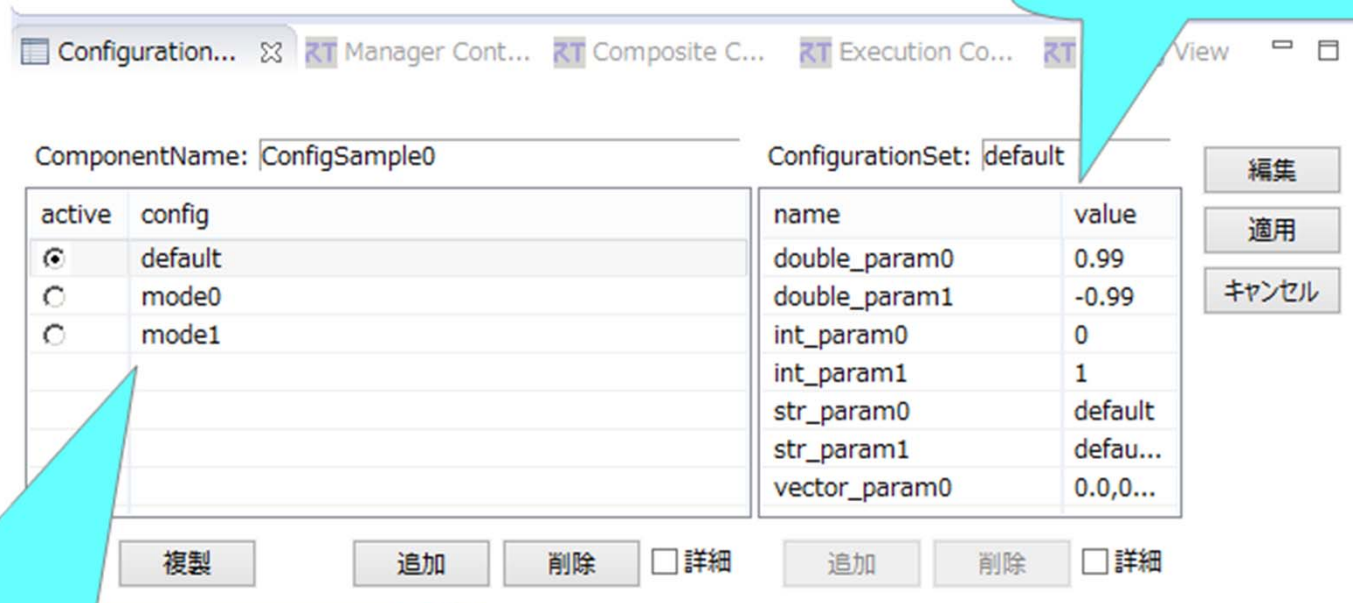
# コンフィギュレーションパラメータの設定

対象のRTCをクリックすると表示

「Configuration View」タブを選択



パラメーター一覧



ComponentName: ConfigSample0      ConfigurationSet: default

active	config
<input checked="" type="radio"/>	default
<input type="radio"/>	mode0
<input type="radio"/>	mode1

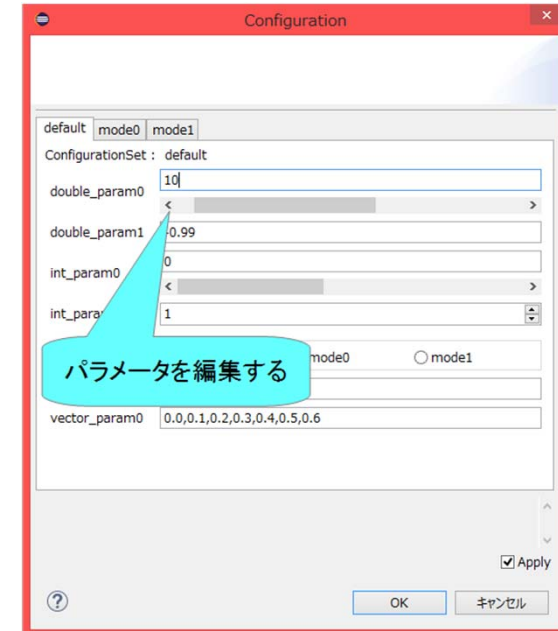
name	value
double_param0	0.99
double_param1	-0.99
int_param0	0
int_param1	1
str_param0	default
str_param1	defau...
vector_param0	0.0,0...

Buttons: 編集, 適用, キャンセル, 複製, 追加, 削除, 詳細

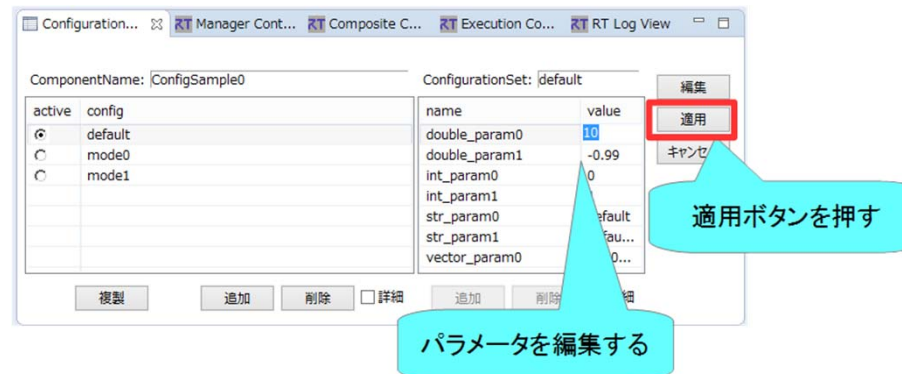
コンフィギュレーションセット一覧

# コンフィギュレーションパラメータの設定

## 方法1

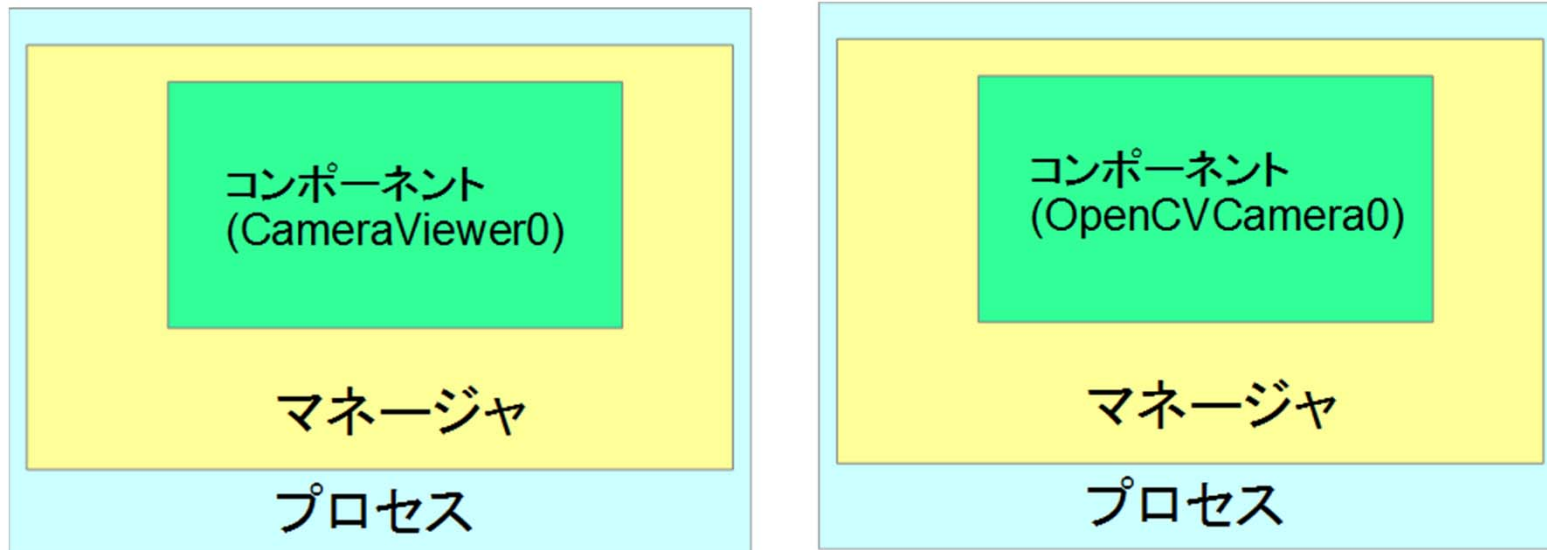


## 方法2



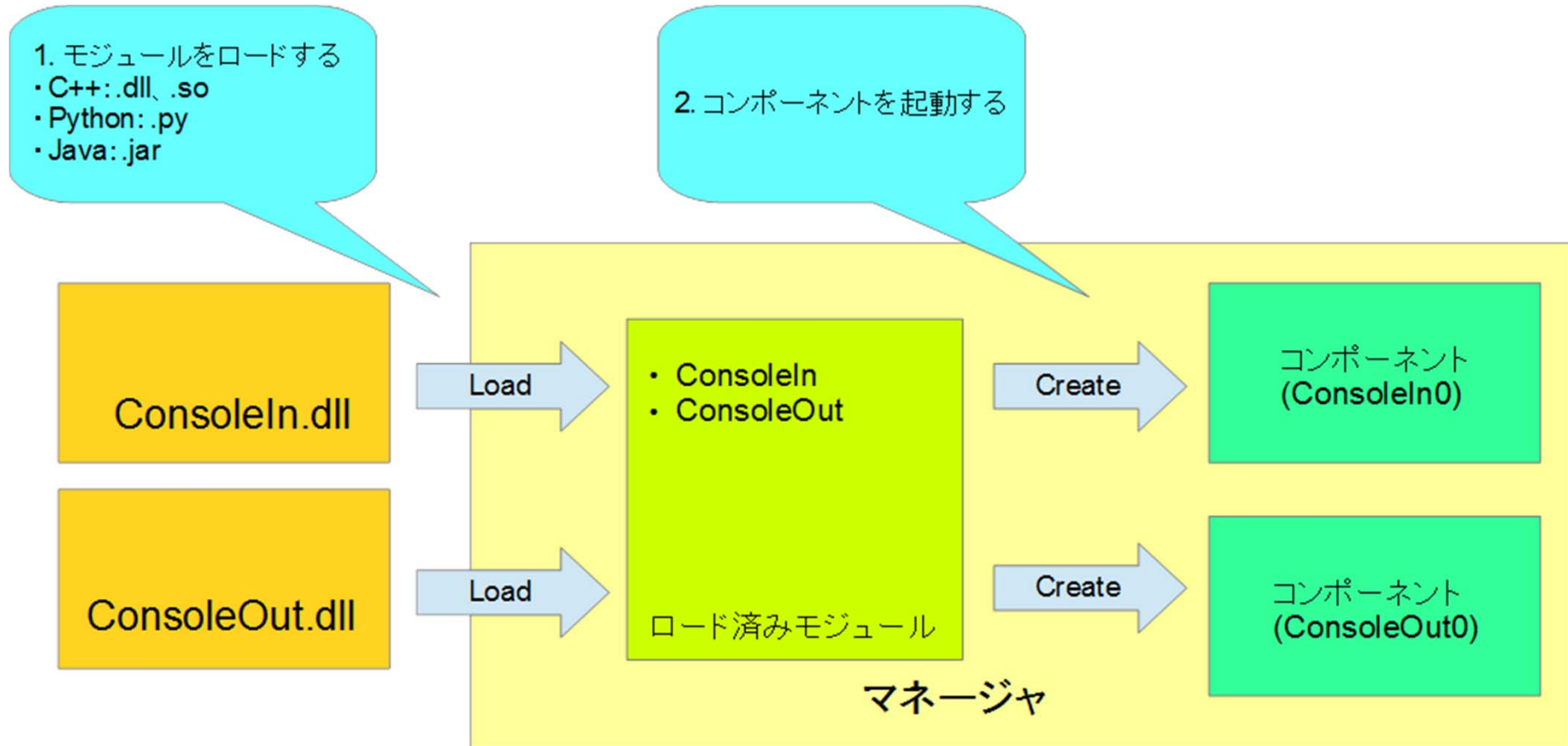
# マネージャの操作

- CameraViewerComp.exe、OpenCVCameraComp.exeのプロセスではマネージャが起動している
  - マネージャがコンポーネントを起動する



基本的にマネージャは各プロセスに1つ起動する。  
マネージャがコンポーネントを起動する

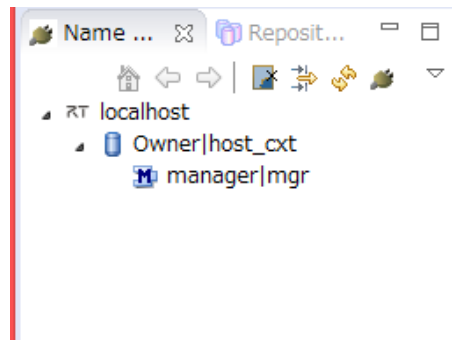
# マネージャの操作





# マネージャの操作

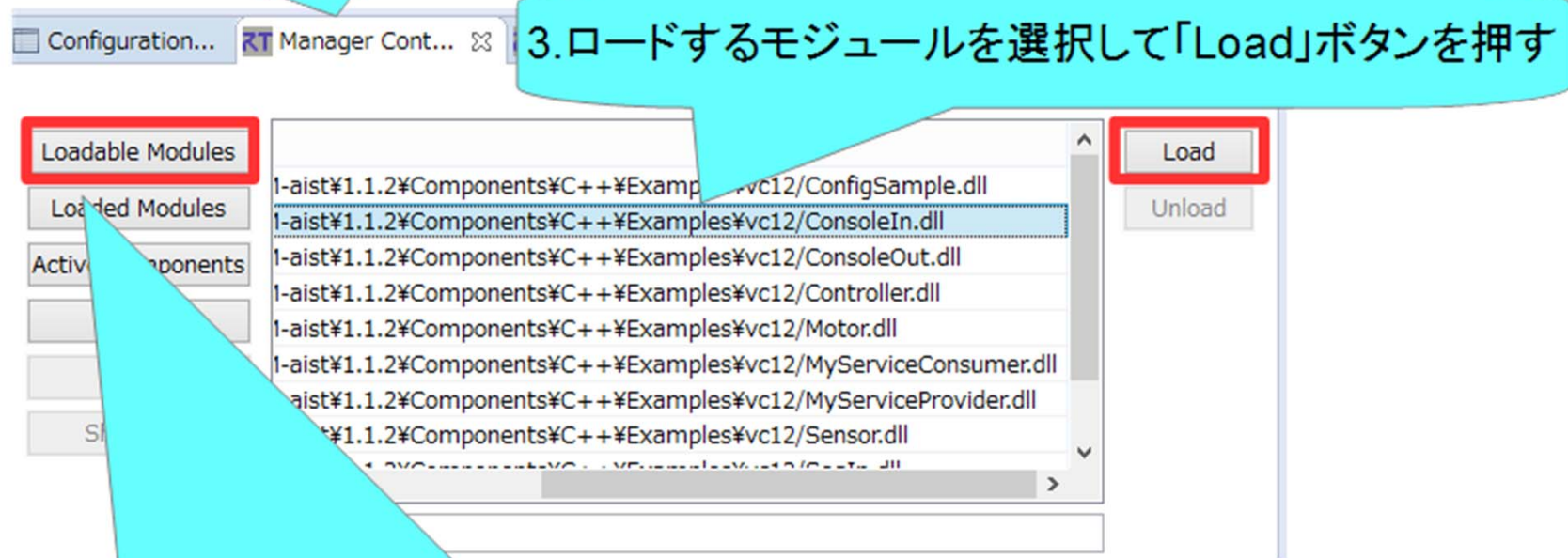
- マスターマネージャの起動、RT System Editorからの操作によるRTCの生成までの手順を説明する
  - rtc.confの設定
    - 「manager.is\_master」を「YES」に設定して起動するマネージャをマスターに設定する
      - manager.is\_master: YES
    - モジュール探索パスの設定
      - manager.modules.load\_path: ., C:¥¥Program Files (x86)¥¥OpenRTM-aist¥¥1.1.2¥¥Components¥¥C++¥¥Examples¥¥vc12
  - 作成したrtc.confを設定ファイルの指定してrtcd.exeを起動する
    - rtcdはコマンドプロンプトからrtcd.exeを入力するか、OpenRTM-aistをインストールしたフォルダからコピーして使用する
    - rtcdはマネージャの起動のみを行う
      - ~Comp.exeは起動時に特定のコンポーネントの起動も行う
    - RT Syetem Editorのネームサービスビューにマネージャが表示される



# マネージャの操作

- モジュールのロード

1.「Manager Control View」タブを選択

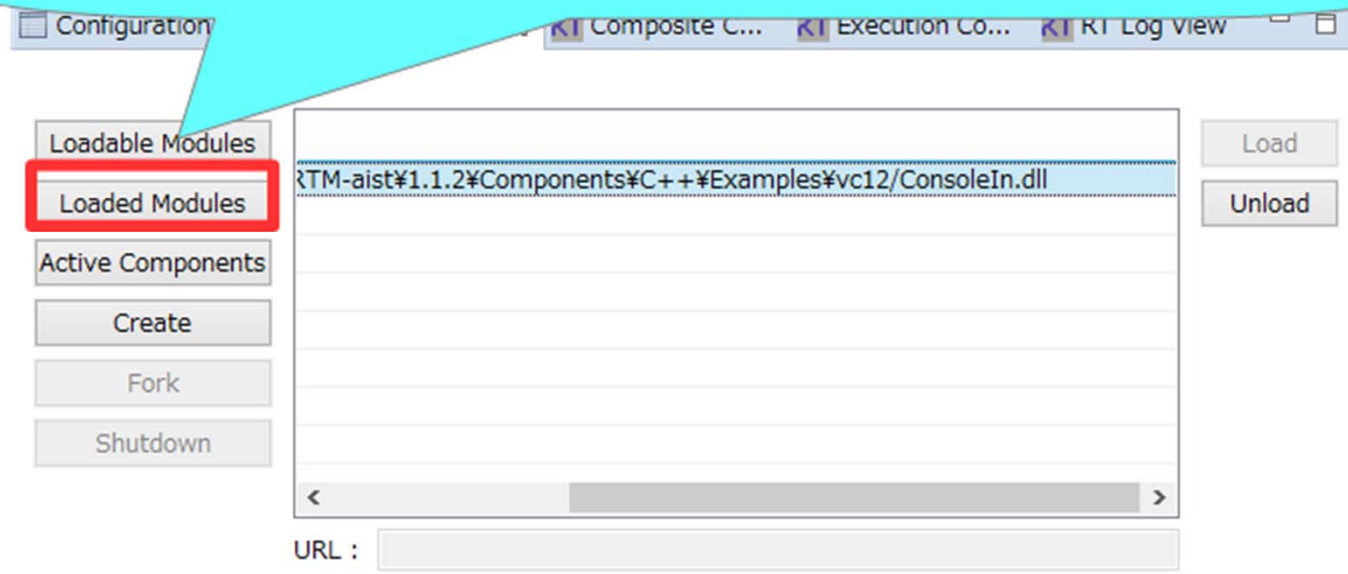


2.「Loadable Modules」ボタンを押すとロード可能なモジュール一覧表示

# マネージャの操作

- モジュールのロード

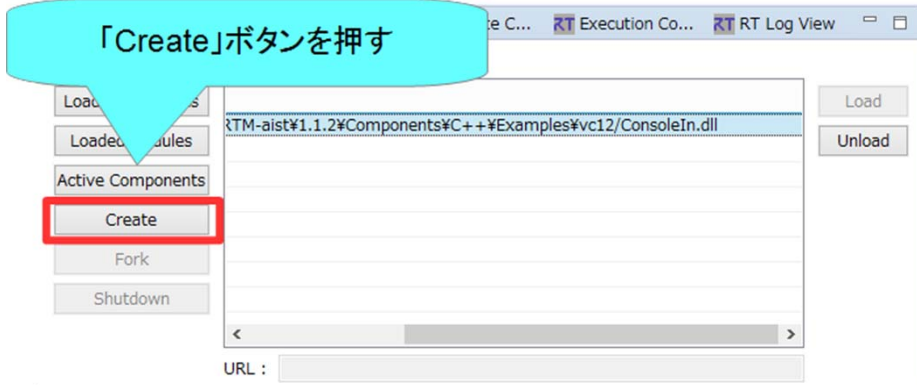
「Loaded Modules」ボタンを押すとロード済みのモジュール一覧表示



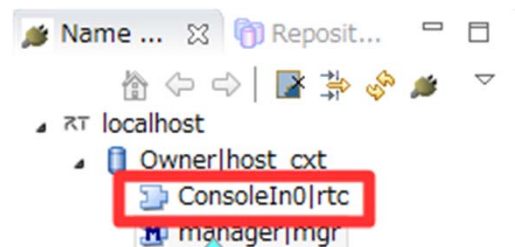
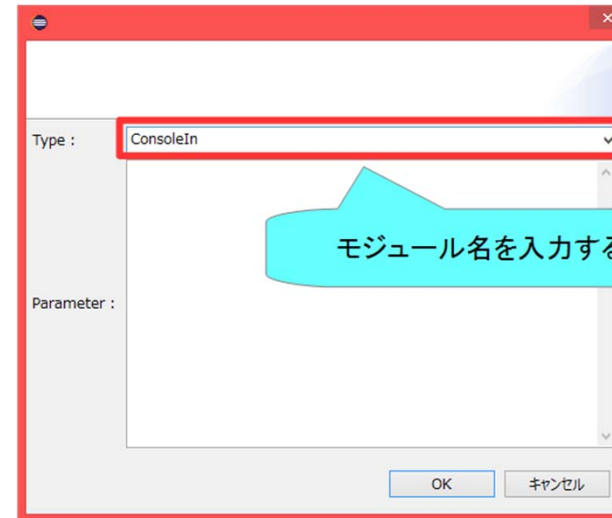
# マネージャの操作

- RTCの生成

「Create」ボタンを押す



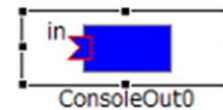
モジュール名を入力する



指定したRTCが起動する

# 実行コンテキストの操作

RTCをクリック



「Execution Context View」タブを選択

実行周期

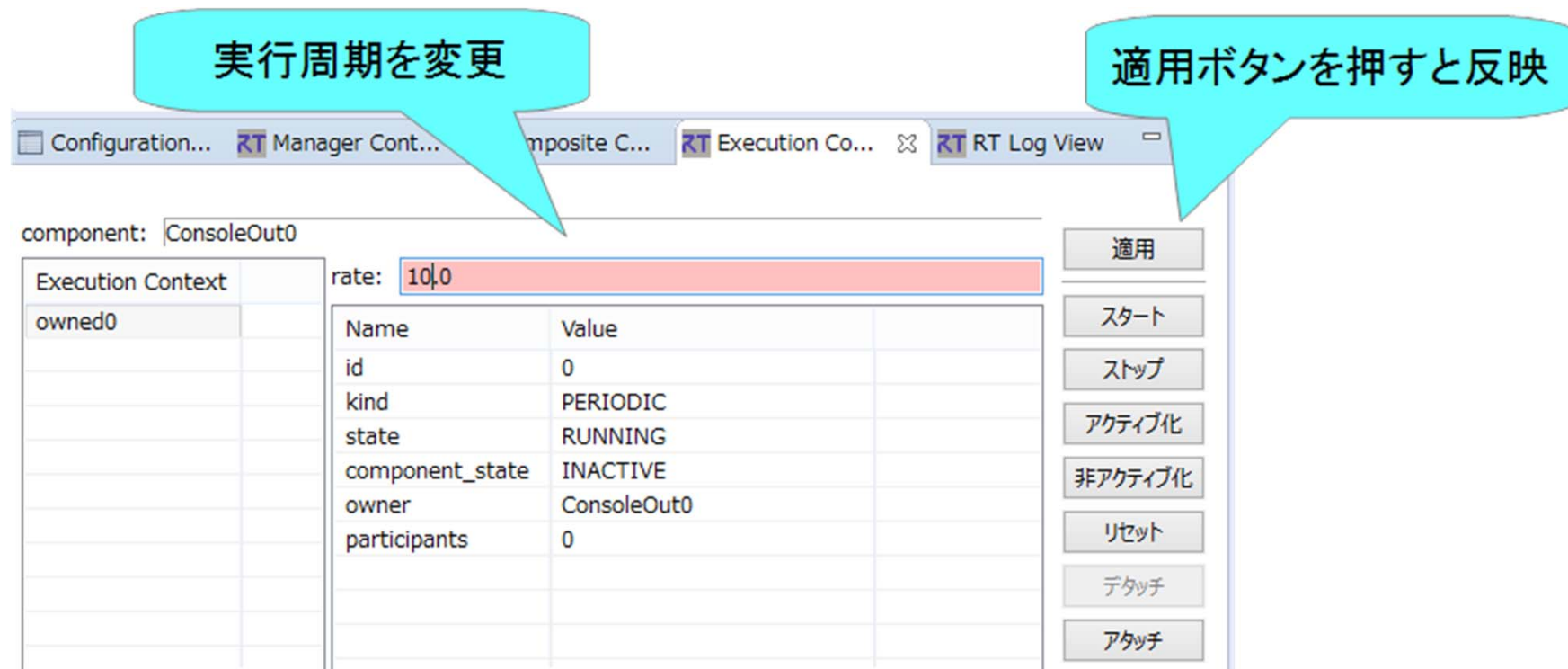
Name	Value
id	0
kind	PERIODIC
state	RUNNING
component_state	INACTIVE
owner	ConsoleOut0
participants	0

関連付けている実行コンテキスト一覧

実行コンテキストの情報

# 実行コンテキストの操作

- 実行周期の設定



実行周期を変更

適用ボタンを押すと反映

component: ConsoleOut0

Execution Context	owned0	rate: 10,0
Name		Value
id		0
kind		PERIODIC
state		RUNNING
component_state		INACTIVE
owner		ConsoleOut0
participants		0

適用

スタート

ストップ

アクティブ化

非アクティブ化

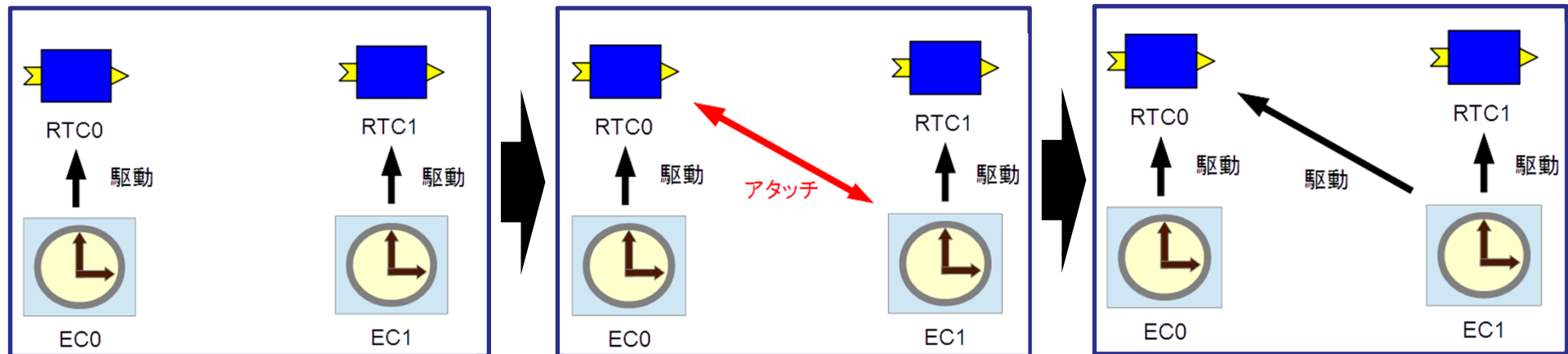
リセット

デタッチ

アタッチ

# 実行コンテキストの操作

- 実行コンテキストの関連付け
  - RTC起動時に生成した実行コンテキスト以外の実行コンテキストと関連付け
    - 関連付けた実行コンテキストでRTCを駆動させる
  - 他のRTCとの実行を同期させる



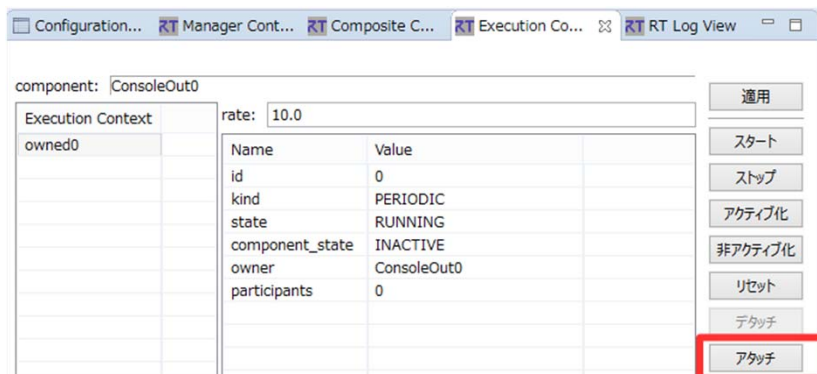
RTC0とRTC1は別々の  
実行コンテキストで駆動

RTC0とEC1を関連付ける

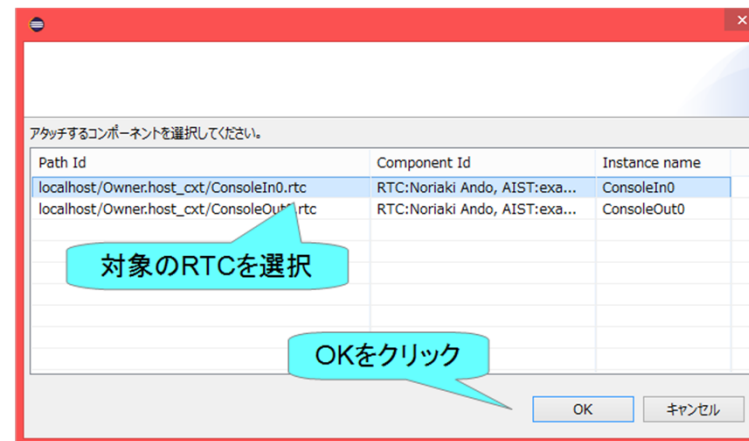
EC1がRTC0も駆動する

# 実行コンテキストの操作

- 実行コンテキストの関連付け



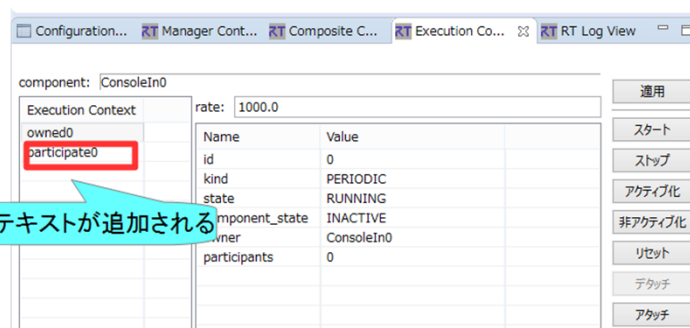
アタッチボタンを押す



対象のRTCをクリック



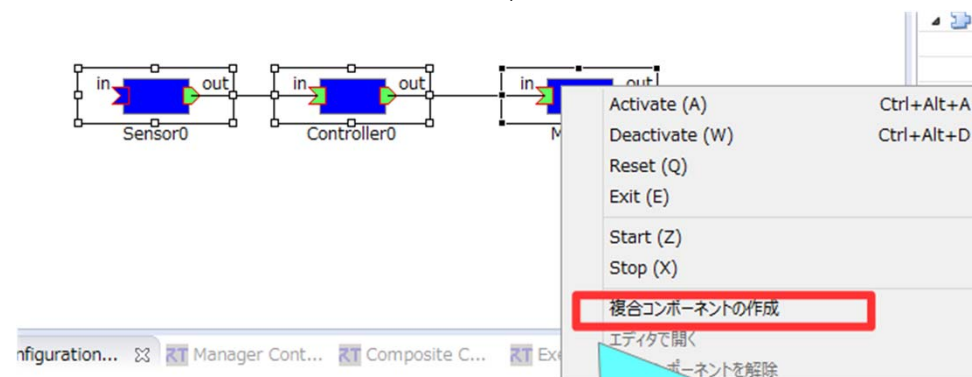
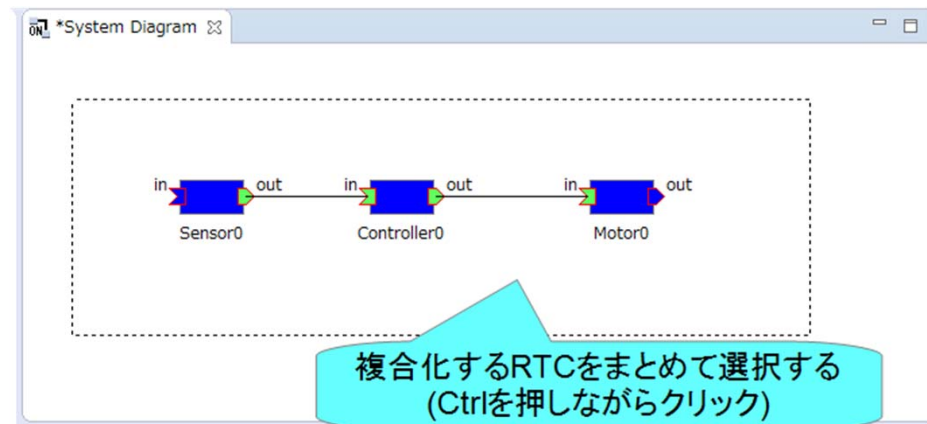
実行コンテキストが追加される





# 複合コンポーネントの操作

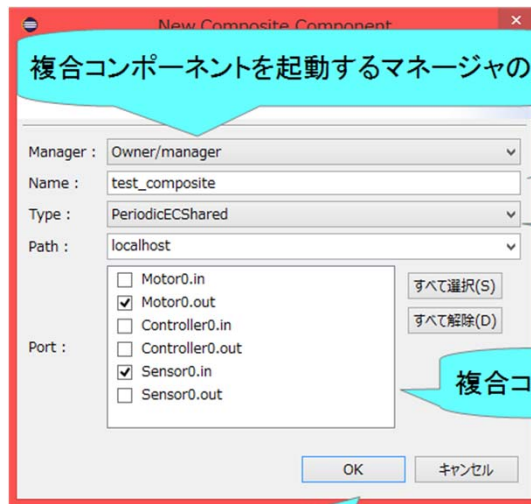
- 複合コンポーネントの生成



右クリックして「複合コンポーネントの作成」を選択

# 複合コンポーネントの操作

- 複合コンポーネントの生成



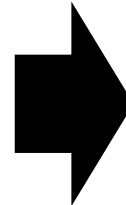
複合コンポーネントを起動するマネージャの指定

名前を設定

タイプを設定

複合コンポーネントに表示するポートを指定

OKをクリックする

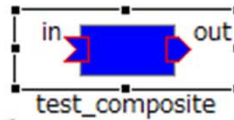


in out  
test\_composite

複合コンポーネントが生成される

- Type
  - 以下の3種類から選択可能
    - PeriodicECShared
      - 実行コンテキストの共有
    - PeriodicStateShared
      - 実行コンテキスト、状態の共有
    - Grouping
      - グループ化のみ

# 複合コンポーネントの操作



複合コンポーネントをクリック

「Composite Component View」タブを選択

Configuration... RT Manager Cont... RT Composite C... RT Execution Co... RT RT Log View

component: test\_composite type: PeriodicECShared

	component	port
<input type="checkbox"/>	Controller0	Controller0.in
<input type="checkbox"/>	Controller0	Controller0.out
<input checked="" type="checkbox"/>	Sensor0	Sensor0.in
<input type="checkbox"/>	Sensor0	Sensor0.out
<input type="checkbox"/>	Motor0	Motor0.in
<input checked="" type="checkbox"/>	Motor0	Motor0.out

適用  
キャンセル

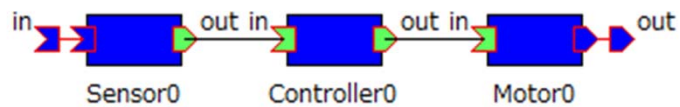
適用ボタンを押すと変更を反映

表示するポートの選択

# 複合コンポーネントの操作



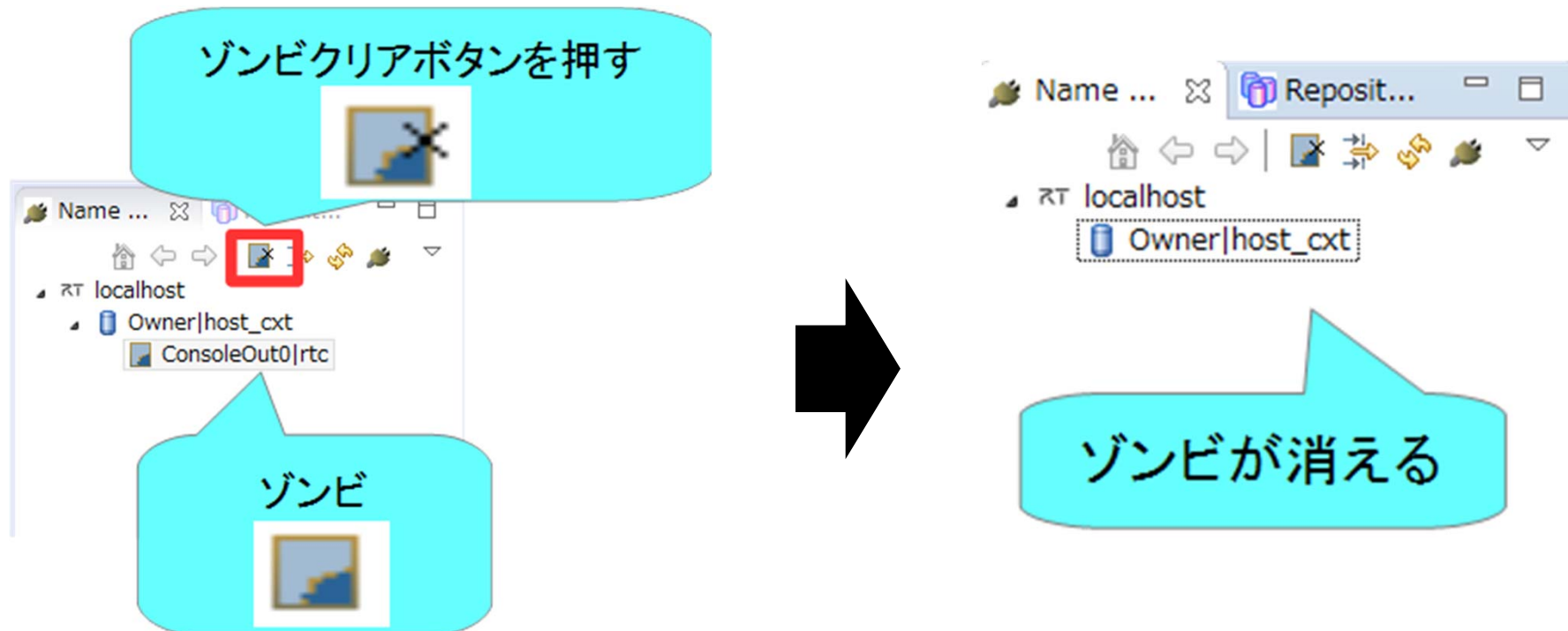
RTCをダブルクリック



子コンポーネントを表示

# ゾンビの削除

- RTCのプロセスが異常終了する等してネームサーバーにゾンビが残った場合、以下の手順で削除する



# RT System Editorに関する設定

