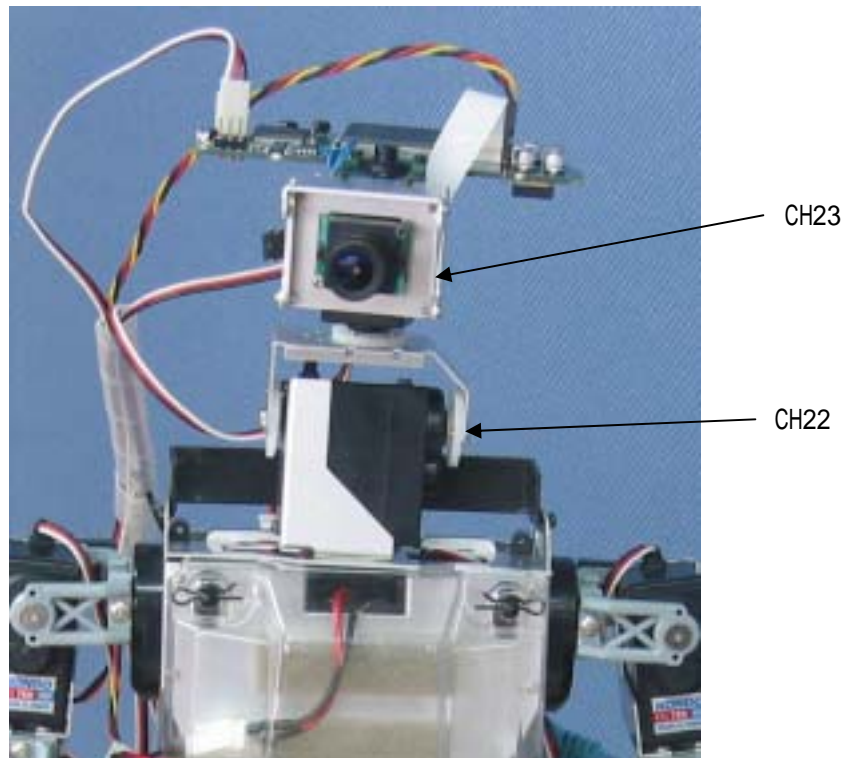


## KHR-2HV でボールを注視する

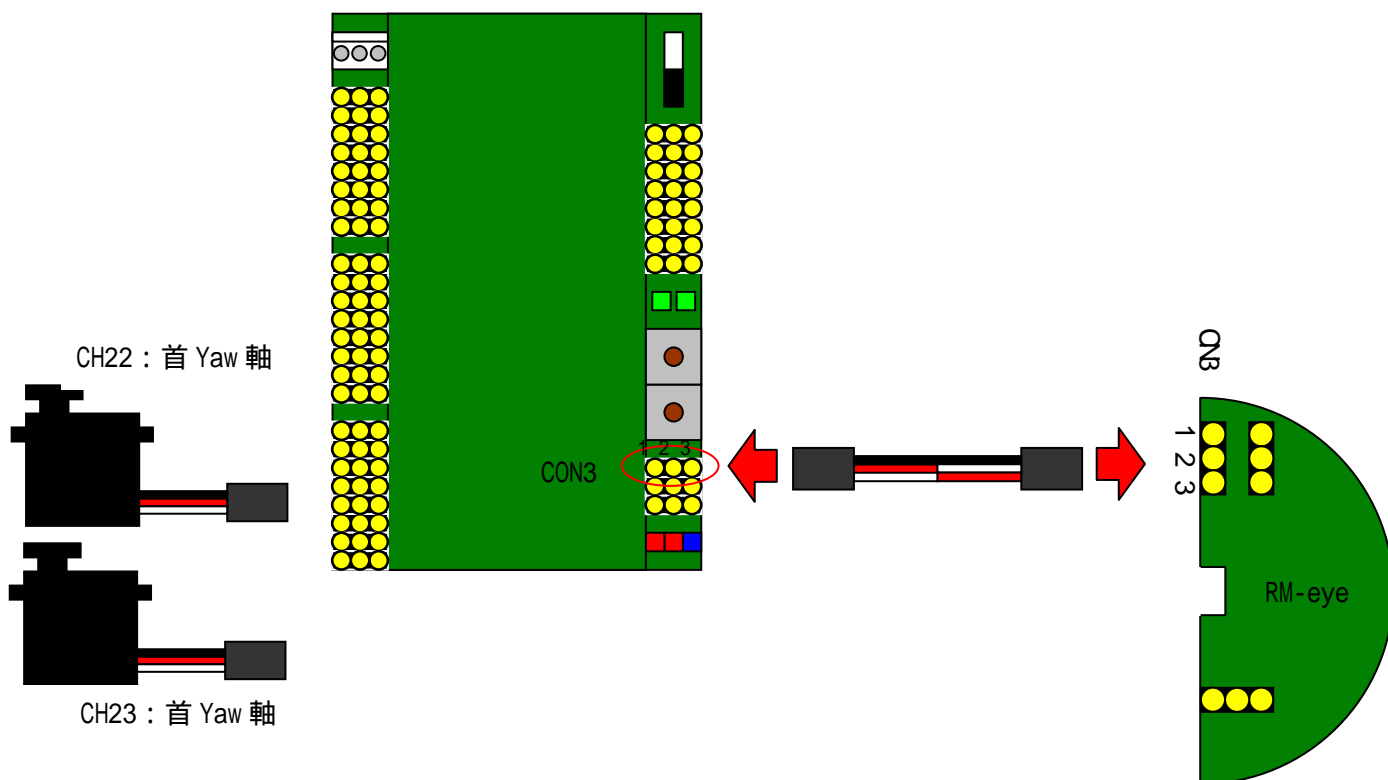
2007年5月18日  
株式会社イクスリサーチ

### 1. ロボットの構成

本サンプルプログラムは、下記のような自由度構成、システム構成にて動作します。  
KHR-2HVの首はPitch軸(首を上下に振る関節)が無いので、今回はPitch軸を追加しています。



また、頭部に RM-eye を、背中の RCB-3 を取り外し RM-board を取り付けます。



## 2. サンプルプログラムのコンパイル

「VMware による開発環境構築方法」を参照し、サンプルプログラムをコンパイルしてください。

## 3. RM-board への実行ファイル転送

「VMware による開発環境構築方法」を参照し、サンプルプログラムを RM-board に転送してください。

## 4. RM-board 上での実行

「VMware による開発環境構築方法」を参照し、RM-board にログインし、root 権限になり、実行ファイルのディレクトリへ移動します。

```
# ./test_app
```

を実行します。