

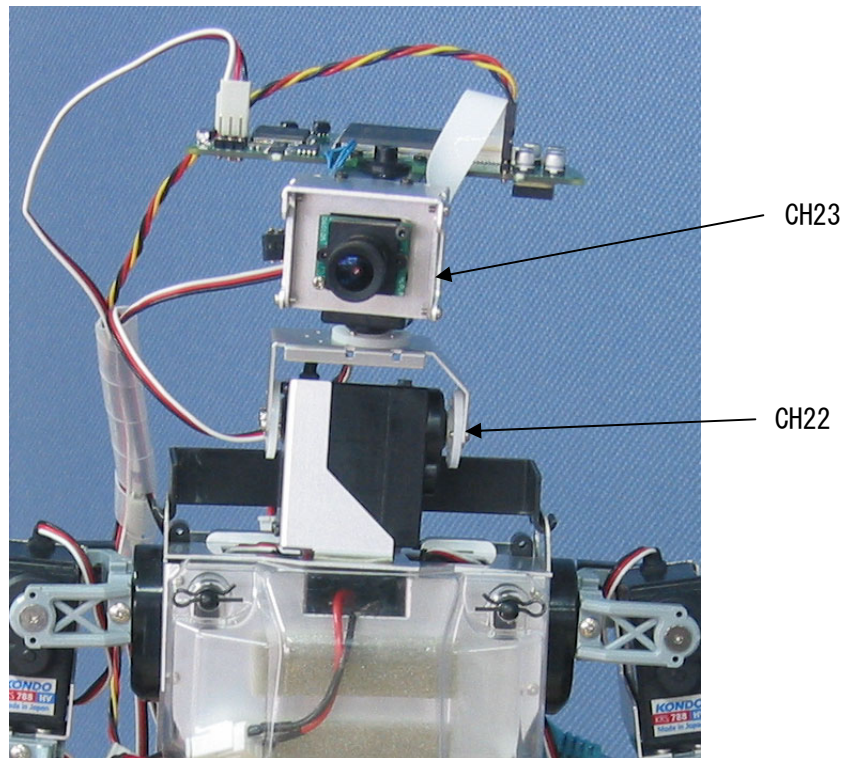
KHR-2HV でボールを注視する

2008年10月24日

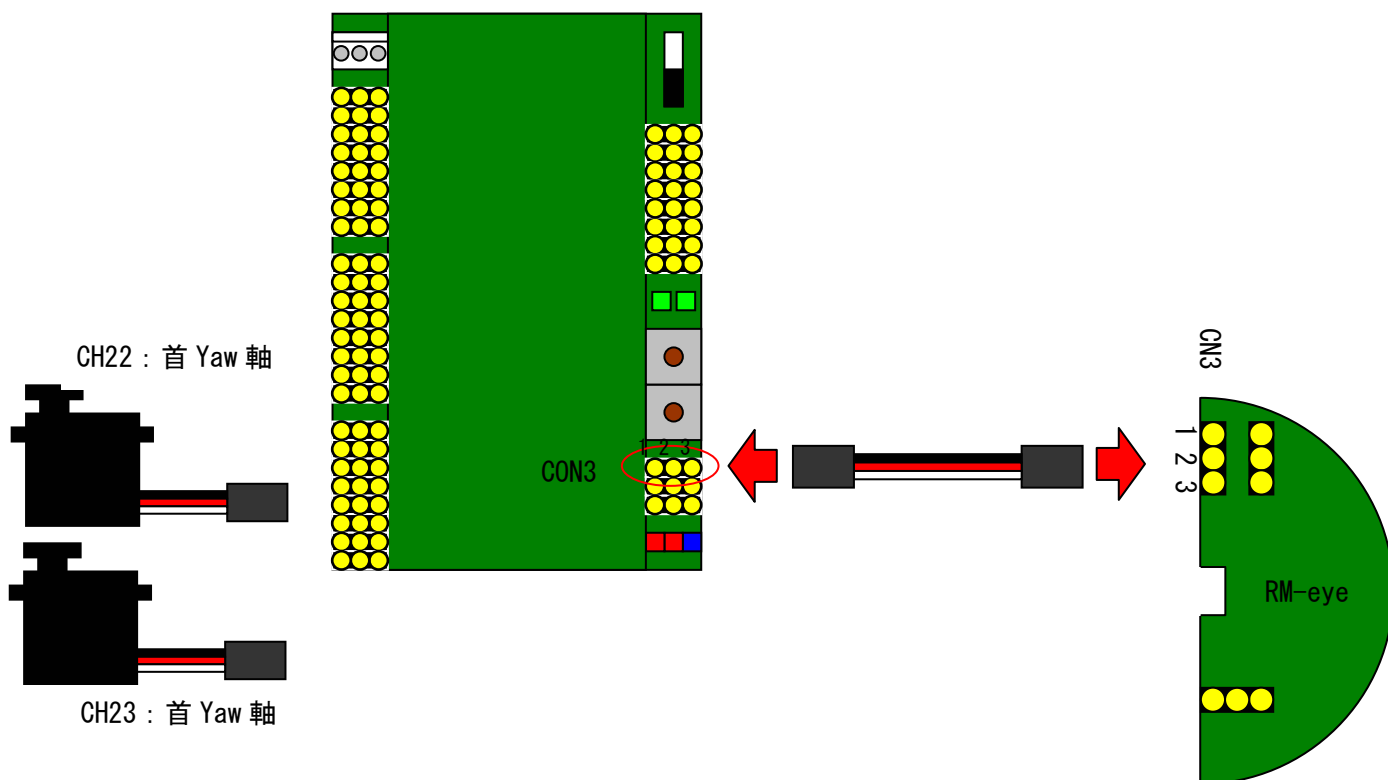
株式会社イクスリサーチ

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。

改定履歴

Ver. 1.1

2008/10/24

RM-board と RM-eye の接続ケーブル間違い訂正