

ロボット工学セミナーのご案内

主催：(社)日本ロボット学会

協賛：計測自動制御学会，精密工学会，電気学会，電子情報通信学会，土木学会，日本機械学会，(予定)日本ロボット工業会，農業機械学会，自動化推進協会，バイオメカニクス学会，産業技術連携推進会議，機械・金属連合部会／福祉技術部会，機械技術協会，応用物理学会，人工知能学会，日本神経回路学会，システム制御情報学会，情報処理学会，日本人間工学会，日本時計学会，日本バーチャルリアリティ学会，日本設計工学会

第46回シンポジウム ロボットシミュレータOpenHRP3の使い方

日時：2008年6月11日(水) 10:00~16:00

会場：(独)産業技術総合研究所 臨海副都心センター 別館 [バイオ・IT融合研究棟] 11階 会議室1
(東京都江東区青海2-41-6, 東京臨海新交通臨海線(ゆりかもめ)テレコムセンター駅徒歩5分)

定員：80名(定員になり次第締め切らせていただきます)

参加費：会員／協賛学会員 8,400円，学生(一律)4,200円，会員外 12,600円(税込)

口上：近年のシミュレータ技術の向上により，ロボットを動作させる前に，手軽にロボットの動作検証が行えるようになってきました。また，ロボットハードウェアを持たなくても，シミュレーションでロボットの研究が行えるようになってきました。これまでは，ODE (Open Dynamics Engine)などを利用して自分でシミュレータを開発するか，商用の動力学シミュレータを利用するしかありませんでしたが，2007年10月から限定公開が始まったOpenHRP3はフリーで利用でき，ソフトウェアも公開されます。そのため，動力学シミュレータのデファクトスタンダードになることが期待されております。2008年4月ごろより正式配布が始まる予定となっております。そこで，本セミナーでは，OpenHRP3の使い方について学びます。第1部でOpenHRP3の概要を学び，各自持ち込んだPCにインストールした後，第2部で例題を用いて使用方法を実習し，理解を深めることができます。

オーガナイザー：近野敦 (東北大)

重要なお知らせがあります。ページ末尾をご覧ください！

10:00-10:10 <開会挨拶・講師紹介>

第1部 OpenHRP3の概要とインストール

10:10-11:00 第1話 OpenHRP3の概要

産総研 中岡慎一郎

OpenHRP3とは何か，OpenHRP3でどのようなことが出来るかを解説します。OpenHRPのプログラム構成や，ベースとなるミドルウェアであるOpenRTM，シミュレーション用モデルやコントローラの作成について概要を述べ，OpenHRP3のイメージをつかめるようにします。

11:00-12:00 実習1 OpenHRP3のインストール

産総研 中岡慎一郎

各自持ち込んでいただくPCにOpenHRP3をインストールします。OpenHRP3が必要としている開発環境・ライブラリ等のインストールと，OpenHRP3のソースコードからのコンパイルを行います。

12:00-13:00 <休憩(昼)>

第2部

13:00-14:00 実習2 OpenHRP3の基本操作

ゼネラルロボティクス(株) 川角祐一郎

サンプルシミュレーションの実行を通して，OpenHRP3のGUIであるGrxUIの基本操作を学びます。

14:00-16:00 実習3 総合実習サンプル

産総研 中岡慎一郎

移動ロボットをソフトウェアジョイスティックで制御するサンプルを作成し，モデルやコントローラを作成してユーザが独自のシミュレーションを行う方法の基礎を学びます。

16:00-16:10 <閉会挨拶>

【開発環境についての注意事項】

実習では，Windows XPが動作するノートパソコンを御持ち頂く必要があります。また，WindowsにはあらかじめVisual C++ 2008 (Express Editionも可)をインストールしておく必要があります。これらの詳細は，以下のセミナーサポートページにてご確認ください。なお，Visual C++ のバージョンは2008としましたことにご注意ください。Visual C++ のバージョンは，セミナーの告知においては2005としており，今回これを2008に変更したことをお詫びいたします。告知の時点では2008への対応ができていなかったがその後対応したこと，今となっては2005は入手しづらくなってしまったこと，バージョンが統一されていた方が講習会の運営の負担を減らせること，以上が変更に至った理由ですので，どうかご了承ください。

【インストールパッケージについての注意事項】

インストール用パッケージ集(OpenHRP込み)に含まれるOpenHRPパッケージに不具合が見つかったので修正版をアップしました。5月30日までのものをすでにダウンロードしてしまった方は，申し訳ありません

んが再度ダウンロードしていただきますよう、お願いします。

http://www.is.aist.go.jp/humanoid/OpenHRP/jp/rsj_seminar.html

【ノートPCのウイルスおよびP2Pソフトについて】

実習に必要なソフトウェアやファイルを事前に準備できなかった方のために、当日無線/有線LANを提供する予定です。これに接続するノートPCがウイルスに感染していたり、P2Pソフトがインストールされていたりすると、ネットワークの使用を中断させられることがあります。以上の理由により、講習会で使用されるノートPCには事前にウイルスチェックを適用し、またP2Pソフトは使用できないようにしておくよう、お願いいたします。

[\(申込方法\)](#)

[ロボット工学セミナートップページに戻る](#)