

RT ミドルウェア学習用教材「ビュートローバーRTC」発売！

～ OpenRTM-aist 学習のためのロボットキット ～

ヴイストーン株式会社（大阪市西淀川区、代表取締役：大和信夫）は、OpenRTM-aist を用いた RT コンポーネント開発を学習するための開発キット「ビュートローバーRTC」を発売します。ビュートローバーRTC は、RT ミドルウェアの普及を目的に、ロボットの初学者でも扱いやすいように開発されました。

RT ミドルウェアとは、産業技術研究所が主体となって開発している、ロボット用のソフトウェア統合規格です。現在各社で独自開発されているロボットのアクチュエータ・センサ等について、通信仕様を共通化してソフトウェアの開発期間短縮や柔軟なシステム構築を目指して開発されました。

本製品の仕様詳細については、以下の通りになります。

ハードウェア概要

ロボット本体は、アクチュエータ・センサ部分に DC モータとラインレース用赤外線センサを 2 個ずつ備え、それを制御するための CPU ボードを搭載しています。また、RT ミドルウェアのシステム構築用にミニノート PC を搭載し、ロボット制御用の CPU ボードと USB ポートで通信して制御を行います。基本的な仕様は、プログラミング学習教材「ビュートローバーH8」を踏襲しており、無線リモコン・ロータリーエンコーダなど、ビュートローバーH8 に対応した拡張デバイスも取り付け可能です。なお、ロボット本体は組み立て済みです。

ソフトウェア概要

本製品のソフトウェア開発環境として、OS は WindowsXP/Vista/7、開発言語は Microsoft Visual Studio 2005 以降を、それぞれ想定しています。また、CPU ボードとの通信用ライブラリとして「VS-WRC003SDK」を付属しており、このライブラリを通じて、CPU ボードのメモリマップより「モータゲイン」「アナログ入力」などのアドレスを読み書きし、ロボットを制御します。

学習用資料・サンプルソース

本製品向けの学習用資料として、OpenRTM-aist によるプログラミングの基礎を解説した記事を web に公開しています（<http://www.vstone.co.jp/robot/roverrtc/>）。この記事では、開発環境の構築や、RT ミドルウェアの特長である「入出力ポートを持つコンポーネント」のプログラミングなど基本事項の解説を中心として、最後に学習内容の総括としてラインレースプログラミングの作成を行います。また、web 記事で紹介しているサンプルソース一式を製品に付属しています。



ビュートローバーRTC

主な仕様

サイズ	W112 × D130 × H175 (mm) ミニノート PC を開いた状態
重量	600g(電池搭載時)
センサ	赤外線センサ × 2
電源	単 3 電池 × 2(別売)
基板	VS-WRC003LV
マイコン	H8(36064G)搭載
インタフェース	USB 接続(HID 準拠)
フレーム	5mm ピッチ円形ユニバーサルプレート
搭載 PC	ミニノート PC (仕様は出荷時期により変わる場合があります)
付属品	USB ケーブル、CD-ROM

仕様は今後予告無く変更する場合がありますのでご了承ください

販売について

「ビュートローバーRTC」は、99,750 円(税込)で、弊社 Web ショップおよびヴイストーンロボットセンター（福岡口ボスクエア店・東京秋葉原店）で販売中です。商品は受注生産品となります。

納期、オプションの搭載、PC など仕様に関するご質問は、大阪本社にお問い合わせください。

本件に関する問い合わせ先

ヴイストーン株式会社 大阪本社 (<http://www.vstone.co.jp/>)

〒555-0012 大阪府大阪市西淀川区御幣島 2-15-28

TEL:06-4808-8701 FAX:06-4808-8702

E-mail: infodesk@vstone.co.jp