

MobRoboLibraly (2011.03.10)

■ API Reference

指定されたデバイス名で、シリアルポートをオープンします。

引数 String portName オープンするデバイス名
boolean debug true:デバッグ用LOG出力ON
戻り値 boolean true:成功 false:失敗

boolean SerialOpenPort(String portName, boolean debug)

上記で開いたシリアルポートをクローズします。

引数 なし
戻り値 なし

void SerialClosePort()

RCB-4HVとシリアルポートの接続を確認します。

引数 なし
戻り値 true:成功 false:失敗

boolean resetCtrl()

RCB-4HVの初期化をシリアルポートから行います。

引数 boolean true:初期化
false:リソース解放
戻り値 なし

void serialMode(boolean mode)

3Dライブラリーを初期化します。表示機能は使いませんが、モーション再生機能を使っています。

引数 なし
戻り値 なし

void initGlwc()

3Dライブラリーを終了します。確保したリソース類を解放します。

引数 なし
戻り値 なし

void releaseGlwc()

指定されたデータで3Dライブラリーを設定します。

引数 String dataName データファイル名
戻り値 なし

void startGlwc(String dataName)

3Dライブラリーの描画サイズを設定します。

引数 int w 幅
int h 高さ
戻り値 なし

void surfaceGlwc(int w,int h)

モーター制御データをシリアルポートから出力します。

引数 なし
戻り値 なし

void drawGlwc()

モーション再生の有効無効を切り替えます。

引数 boolean true:再生ON false:再生OFF
戻り値 なし

void pauseSetGlwc(boolean mode)

シリアルポートオープン時のerronoを返します。

引数 なし
戻り値 int エラーシステム値

int getErrorCode()

■ MobRoboライブラリの使用方法

開始

1. シリアルポートをオープンする

`SerialOpenPort("/dev/ttyUSB0", true)`

※戻り値がFALSEの場合、シリアルポートになんらかの問題がありますので、問題の対策を行いましょう。

2. RCB-4HVとの接続を確認する

`resetCtrl()`

※戻り値がFALSEの場合は、RCB-4HVとの通信が確立していません。接続状態、電源を確認しましょう。

3. RCB-4HVの初期化を行う

`serialMode(true)`

4. 3Dライブラリーの初期化を行います。

`initGlwc()`

5. モデルデータの読み込み。

`startGlwc("sdcard/kame")`

6. 描画領域を指定します。

`surfaceGlwc(0,0)`

※描画機能は使われないので、サイズは0にします。

メインループ

7. モーションを再生します。

`drawGlwc()`

終了

8. 3Dライブラリーの解放します。

`drawGlwc()`

9. シリアルポートをクローズします。

`SerialClosePort()`