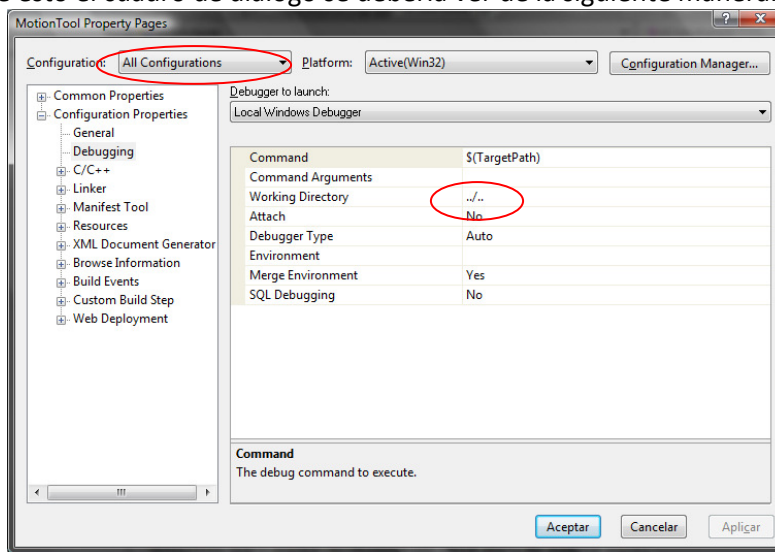


## Instrucciones para instalar UChileNao MotionTool

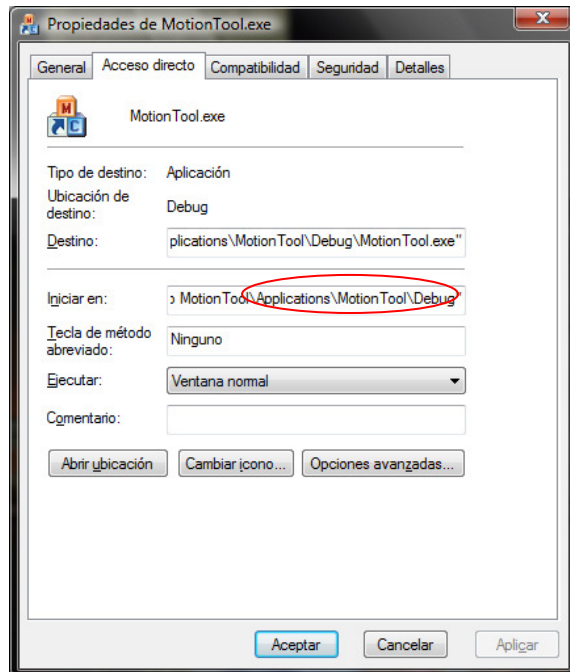
1. *Descargar UChileNao\_MotionTool.rar desde <http://saruman.li2.uchile.cl/~aldebaran/Software/>*
2. *Abrir el archivo con la solución "MotionTool.sln" ubicado en `../UChNao_MotionTool/Applications/MotionTool/`*
3. *Editar las propiedades del proyecto en:  
Ver-->Páginas de Propiedades*  
*Dentro de este cuadro de dialogo seleccionar*
  - *Cambiar el modo de Configuración (inicialmente como Active(Debug) a "Todas las config."*
  - *En Propiedades de Configuración-->Depuración-->Directorio de Trabajo escribir `../..`*

Luego de esto el cuadro de dialogo se debería ver de la siguiente manera:



Hacer click en Aceptar.

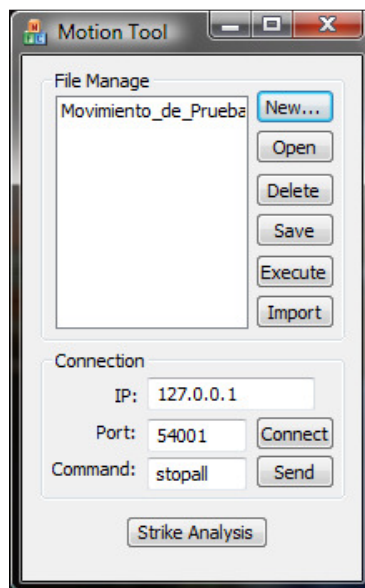
4. *Compilar el proyecto en Generar-->Generar Solución, o simplemente apretar F7.*  
*Esto crea la carpeta Debug en `../UChNao_MotionTool/Applications/MotionTool/` que contiene el archivo ejecutable MotionTool.exe.*
5. *Crear un acceso directo de MotionTool.exe en el escritorio.*
6. *Cambiar las propiedades del acceso directo, abriendo el siguiente cuadro de Dialogo:*



En **Iniciar en:** es necesario borrar el texto Applications\MotionTool\Debug

Hacer click en Aceptar.

7. Ejecutar el acceso directo que abre MotionTool obteniendo la pantalla principal:



De no abrir Movimiento de Prueba se ha realizado mal u omitido algún paso descrito anteriormente.

El archivo inicial que se carga al inicial MotionTool es la base de datos es "ActionsRepository.xml" ubicado en "../UChNao\_MotionTool/Applications/MotionTool/".

En el menú importar dentro de MotionTool pueden importar movimientos de un archivo externo cualquiera, que cumpla con el siguiente formato de almacenamiento:

Ejemplo de formato movimiento de prueba de 1 frame:

#### ArchivoDeMovimientos.xml

---

```
<Kicks>
  <classType>
    0
  </classType>
  <value>
    <Name>
      Movimiento_de_Prueba_Renamed
    </Name>
    <Action_Mask>
      <Action_Mask_0>
        0
      </Action_Mask_0>
      <Action_Mask_1>
        0
      </Action_Mask_1>
      <Action_Mask_2>
        0
      </Action_Mask_2>
      <Action_Mask_3>
        0
      </Action_Mask_3>
      <Action_Mask_4>
        0
      </Action_Mask_4>
      <Action_Mask_5>
        0
      </Action_Mask_5>
      <Action_Mask_6>
        0
      </Action_Mask_6>
      <Action_Mask_7>
        0
      </Action_Mask_7>
      <Action_Mask_8>
        0
      </Action_Mask_8>
      <Action_Mask_9>
        0
      </Action_Mask_9>
      <Action_Mask_10>
        0
      </Action_Mask_10>
      <Action_Mask_11>
        0
      </Action_Mask_11>
      <Action_Mask_12>
        0
      </Action_Mask_12>
      <Action_Mask_13>
        0
      </Action_Mask_13>
      <Action_Mask_14>
        0
      </Action_Mask_14>
      <Action_Mask_15>
        0
      </Action_Mask_15>
      <Action_Mask_16>
```

```

0
</Action_Mask_16>
<Action_Mask_17>
0
</Action_Mask_17>
<Action_Mask_18>
0
</Action_Mask_18>
<Action_Mask_19>
0
</Action_Mask_19>
<Action_Mask_20>
0
</Action_Mask_20>
</Action_Mask>
<Properties>
  <FirstKeyFrame>
  0
  </FirstKeyFrame>
  <SecondKeyFrame>
  0
  </SecondKeyFrame>
  <StartingPostrue>
  0
  </StartingPostrue>
  <EndingPosture>
  0
  </EndingPosture>
  <Celebration>
  0
  </Celebration>
  <Positive_Celebration>
  0
  </Positive_Celebration>
  <Produces_Ball_Contact>
  1
  </Produces_Ball_Contact>
  <Ball_Contact_Frame_Number>
  0
  </Ball_Contact_Frame_Number>
  <Odometry_N00000>
    <OdometryTimeStamp>
    0
    </OdometryTimeStamp>
    <RelativePose>
      <Orientation>
      0
      </Orientation>
      <Position>
        <A>
        0
        </A>
        <B>
        0
        </B>
        <CoordinateSystem>
        0
        </CoordinateSystem>
      </Position>
    </RelativePose>
  </Odometry_N00000>
</Properties>
<Kick_Trajectory>
  <value>
    <Rectangular_Area>
      <Min_Corner>

```

```
<A>
0
</A>
<B>
0
</B>
<CoordinateSystem>
0
</CoordinateSystem>
</Min_Corner>
<Max_Corner>
<A>
0
</A>
<B>
0
</B>
<CoordinateSystem>
0
</CoordinateSystem>
</Max_Corner>
</Rectangular_Area>
<PointPDF>
<Points>
<value>
<X>
0
</X>
<Y>
0
</Y>
<Weight>
1
</Weight>
</value>
</Points>
</PointPDF>
</value>
</Kick_Trajectory>
<MotorState>
<value>
<Motor_Number_0_Angle>
0
</Motor_Number_0_Angle>
<Motor_Number_1_Angle>
0
</Motor_Number_1_Angle>
<Motor_Number_2_Angle>
0
</Motor_Number_2_Angle>
<Motor_Number_3_Angle>
0
</Motor_Number_3_Angle>
<Motor_Number_4_Angle>
0
</Motor_Number_4_Angle>
<Motor_Number_5_Angle>
0
</Motor_Number_5_Angle>
<Motor_Number_6_Angle>
0
</Motor_Number_6_Angle>
<Motor_Number_7_Angle>
0
</Motor_Number_7_Angle>
<Motor_Number_8_Angle>
```

0  
</Motor\_Number\_8\_Angle>  
<Motor\_Number\_9\_Angle>  
0  
</Motor\_Number\_9\_Angle>  
<Motor\_Number\_10\_Angle>  
0  
</Motor\_Number\_10\_Angle>  
<Motor\_Number\_11\_Angle>  
-25  
</Motor\_Number\_11\_Angle>  
<Motor\_Number\_12\_Angle>  
0  
</Motor\_Number\_12\_Angle>  
<Motor\_Number\_13\_Angle>  
40  
</Motor\_Number\_13\_Angle>  
<Motor\_Number\_14\_Angle>  
-20  
</Motor\_Number\_14\_Angle>  
<Motor\_Number\_15\_Angle>  
0  
</Motor\_Number\_15\_Angle>  
<Motor\_Number\_16\_Angle>  
-25  
</Motor\_Number\_16\_Angle>  
<Motor\_Number\_17\_Angle>  
0  
</Motor\_Number\_17\_Angle>  
<Motor\_Number\_18\_Angle>  
40  
</Motor\_Number\_18\_Angle>  
<Motor\_Number\_19\_Angle>  
-20  
</Motor\_Number\_19\_Angle>  
<Motor\_Number\_20\_Angle>  
0  
</Motor\_Number\_20\_Angle>  
<Motor\_Number\_0\_OnOff>  
0  
</Motor\_Number\_0\_OnOff>  
<Motor\_Number\_1\_OnOff>  
0  
</Motor\_Number\_1\_OnOff>  
<Motor\_Number\_2\_OnOff>  
0  
</Motor\_Number\_2\_OnOff>  
<Motor\_Number\_3\_OnOff>  
0  
</Motor\_Number\_3\_OnOff>  
<Motor\_Number\_4\_OnOff>  
0  
</Motor\_Number\_4\_OnOff>  
<Motor\_Number\_5\_OnOff>  
0  
</Motor\_Number\_5\_OnOff>  
<Motor\_Number\_6\_OnOff>  
0  
</Motor\_Number\_6\_OnOff>  
<Motor\_Number\_7\_OnOff>  
0  
</Motor\_Number\_7\_OnOff>  
<Motor\_Number\_8\_OnOff>  
0  
</Motor\_Number\_8\_OnOff>  
<Motor\_Number\_9\_OnOff>

```

0
</Motor_Number_9_OnOff>
<Motor_Number_10_OnOff>
0
</Motor_Number_10_OnOff>
<Motor_Number_11_OnOff>
0
</Motor_Number_11_OnOff>
<Motor_Number_12_OnOff>
0
</Motor_Number_12_OnOff>
<Motor_Number_13_OnOff>
0
</Motor_Number_13_OnOff>
<Motor_Number_14_OnOff>
0
</Motor_Number_14_OnOff>
<Motor_Number_15_OnOff>
0
</Motor_Number_15_OnOff>
<Motor_Number_16_OnOff>
0
</Motor_Number_16_OnOff>
<Motor_Number_17_OnOff>
0
</Motor_Number_17_OnOff>
<Motor_Number_18_OnOff>
0
</Motor_Number_18_OnOff>
<Motor_Number_19_OnOff>
0
</Motor_Number_19_OnOff>
<Motor_Number_20_OnOff>
0
</Motor_Number_20_OnOff>
</value>
</MotorState>
<Time_Data>
<value>
6
</value>
</Time_Data>
</value>
</Kicks>

```

---

Si es que un archivo de movimientos no contiene este formato, al intentar abrir el archivo MotionTool puede dejar de funcionar y lo recomendable es que editen a mano (con un editor de texto) el archivo y dejarlo con este formato.

Dudas por el foro.

Román Marchant M