

ロボットシミュレータのためのオープンなフレームワークの実装

石村俊幸、小田謙太郎、加藤健士

目標:ロボットシミュレータの導入を簡単に

- 柔軟でオープンな環境
- シミュレーション環境の再現性を確保
- ロボットプログラムの変更を最小にする

SimServer

- 柔軟なオブジェクトモデル
- 木構造によるユーザフレンドリな名前空間

Communication Hub

- 分散異種環境間のギャップを解消
- 状態の永続化機能による再現性の実現

OpenSimスクリプト

- シミュレータを簡単に操作
- 再現性の実現



通信ライブラリの提供

- 異種環境に適応
- 様々なプログラミング言語に対応