

1 ROS (Robot Operating System)

ROS とは Open Source Robotics Foundation によって管理されているソフトウェア開発者のロボット・アプリケーション作成を支援するフレームワークである．具体的には，ハードウェア抽象化，デバイスドライバ，ライブラリ，視覚化ツール，メッセージ通信，パッケージ管理などが提供されている．

ROS ではプロセス (実行プログラム) はノードという単位で扱い，ノード間の通信は “Publisher/Subscriber” モデルで実現される．これにより，プログラミング言語や通信相手を意識することなくプロセス間通信を実現できるため