

1 はじめに

1.1 ロボット開発の現状

T．B．D、以下の内容を含める

- ・ モジュール化によるロボット開発
- ・ マルチプラットフォーム
- ・ 分散オブジェクト開発
- ・ ロボットの制御は様々なライブラリを組み合わせる点
- ・ 実装を移植する方式、Proxy方式の説明

1.2 ロボット開発の最新事情

T．B．D、以下の概要を含める

- ・ RTミドルウェア
- ・ ROS
- ・ OpenRave
- ・ OpenCV