

目次

はじめに

目次

1 ロボット開発の現状

- 1.1 ロボット開発の現状
- 1.2 ロボット開発の最新事情

2 RTミドルウェア

- 2.1 RTミドルウェアとは？
- 2.2 RTミドルウェアのプログラミングモデル
- 2.3 RTミドルウェアを使ってみよう！

3 ROS

- 3.1 ROSとは？
- 3.2 ROSのプログラミングモデル
- 3.3 ROSを使ってみよう！

4 OpenRave

- 4.1 OpenRaveとは？
- 4.2 OpenRaveのプログラミングモデル
- 4.3 OpenRaveを使ってみよう！

5 ロボット開発実践

- 5.1 Beegoによる移動タスクチュートリアル
- 5.2 HIROによるマニピュレーションタスクチュートリアル

6 ロボット開発環境

- 6.1 ドキュメンテーションフレームワーク
- 6.2 テスティングフレームワーク
- 6.3 ソースコードリポジトリ

おわりに

Appendix

Appendix A

Appendix B