

のある方は、もう一度2章を振り返っておきましょう。

ロボットシミュレータのRTコンポーネントの構成は図4.1のとおりです。

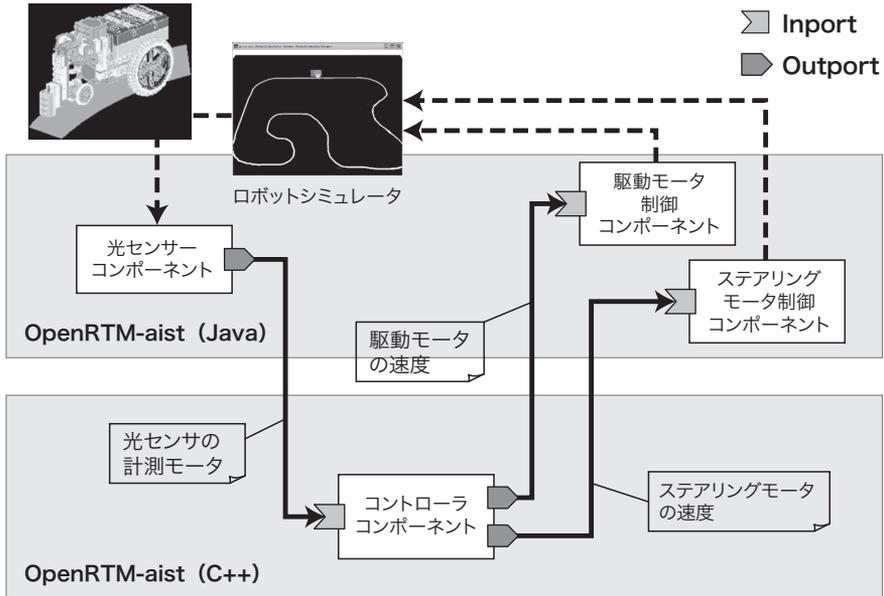


図4.1：ロボットシミュレータの構成

これから図4.1に示したRTコンポーネントを開発していきます。しかし、いきなりたくさんRTコンポーネントを開発すると大変ですので、今回はコントローラコンポーネントのみを開発することにします。それ以外の光センサーコンポーネント、駆動モータ制御コンポーネント、ステアリングモータ制御コンポーネントについては、ロボットシミュレータと一体で動作するサンプルコンポーネントを、

http://book.mycom.co.jp/support/e1/rt_middleware/

に用意しています。

ロボットシミュレータでは、複数のRTミドルウェア実装を使っています。3章でも述べましたが、OpenRTM-aistにはいくつかのOSや開発言語ごとのパツ