



WINDRIVER

ROS 2 FOR VXWORKS

VxWorks リアルタイムOSを活用して 新たなロボットアプリケーションを開発

ロボットの利用は、インダストリアル、医療から、倉庫、小売まで、さまざまな分野に広がっています。新たな発想のユースケースが生まれるなか、アプリケーション開発者はより多くのリソースやツールを必要としています。ロボットではリアルタイムシステムや組み込みプラットフォームが活用され、さらに多数が協調して動作するようになりました。ウインドリバーのVxWorks® リアルタイムOSは、組み込みシステムの基盤として多くの実績があり、火星探査機、ジェット旅客機、医療機器、工場のロボット、革新的な組み込み機器に搭載されてきました。

新たなロボットユースケースを実現するために、開発者コミュニティが使い始めたROS (Robotic Operating System) は、ROS 2に進化しました。ROS 2では、ROSのAPIが大きく変更されましたが、その狙いは、リアルタイムプログラミングや幅広いコンピューティング環境をサポートし、よりモダンなテクノロジーを活用することにあります。ROS 2は、ロボットアプリケーションの開発を支援するソフトウェアライブラリとツールで構成されます。ROS 2は、当初のROSフレームワークを再構築し、新しいユースケースをサポートしました。

新しいユースケース例

- 複数ロボットの協業
- 不安定なネットワーク
- 小規模な組み込みプラットフォーム
- 製造環境
- リアルタイムシステム

ROS 1とROS 2のネイティブ環境はUbuntuです。ROS 2は、Windows®とMacでインストールでき、動作します。以前は、ROS 1のWindowsやOS Xへの移植作業が行われていました。

ROS 2 FOR VXWORKS

ウインドリバーは、VxWorksの製品の一部としてではありませんが、ROS 2のフレームワークをVxWorksに取り込める様、変更方法やビルド用のスクリプトを提供しています。ロボットアプリケーションの開発でVxWorksを活用したい場合は、下記Wind River Labs ウェブページの ROS 2 for VxWorksより、詳細情報を入手ください。ROS 2 for VxWorksに関してご質問がある場合は、[お問い合わせフォーム](#)よりご連絡ください。

Wind River Labs

<https://labs.windriver.com/>