

『UMLとRTミドルウェアによるモデルベースロボットシステム開発』 サンプルプログラムについて

本書で紹介されているサンプルプログラムを提供しています。各プログラムの使用方法と内容については、解説（PDF ファイル）をご覧ください。また、ご利用の際には、本書を良くお読みください。

<収録サンプル>

- RT コンポーネントの実装サンプル

解説：RT コンポーネントの実装サンプルについて.pdf

サンプルプログラム：SampleComponent フォルダ

- ビーゴ開発環境

解説：ビーゴ開発環境について.pdf

サンプルプログラム：beego.zip

本ファイルの著作権は、本書の著作者である水川 真氏、坂本武志氏、大原賢一氏に帰属します。本ファイルのプログラムは無断で営利目的に使用することはできません。

更新履歴

2009/12/14 第2版公開

2010/3/2 第3版公開

「SampleComponent」フォルダの「GridMap コンポーネント」、「MobileRobotControl コンポーネント」、「TrajectoryPlanning コンポーネント」の一部ソースの修正と、それにもなうマニュアルの修正