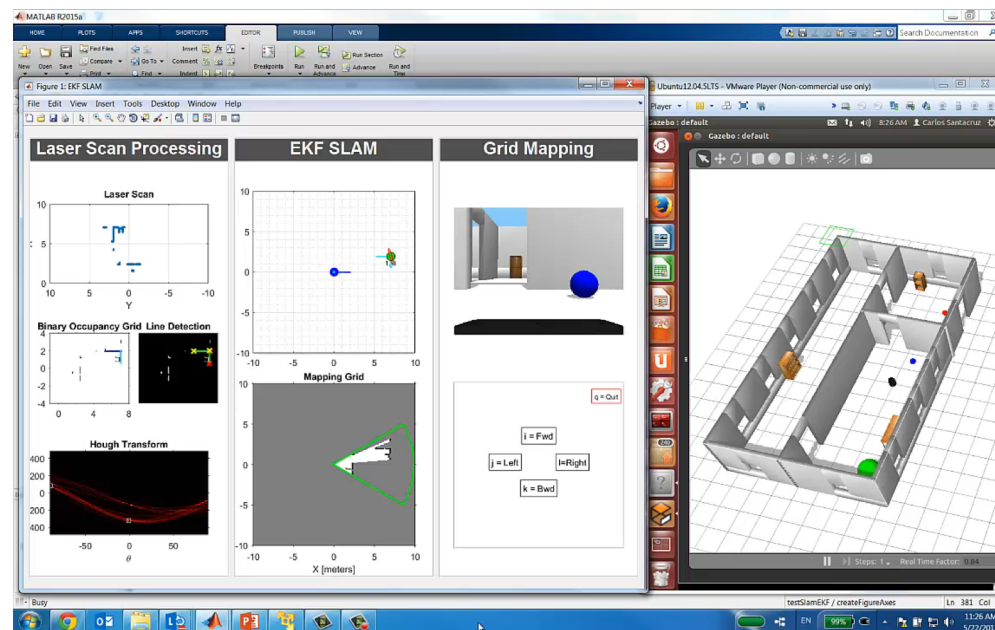
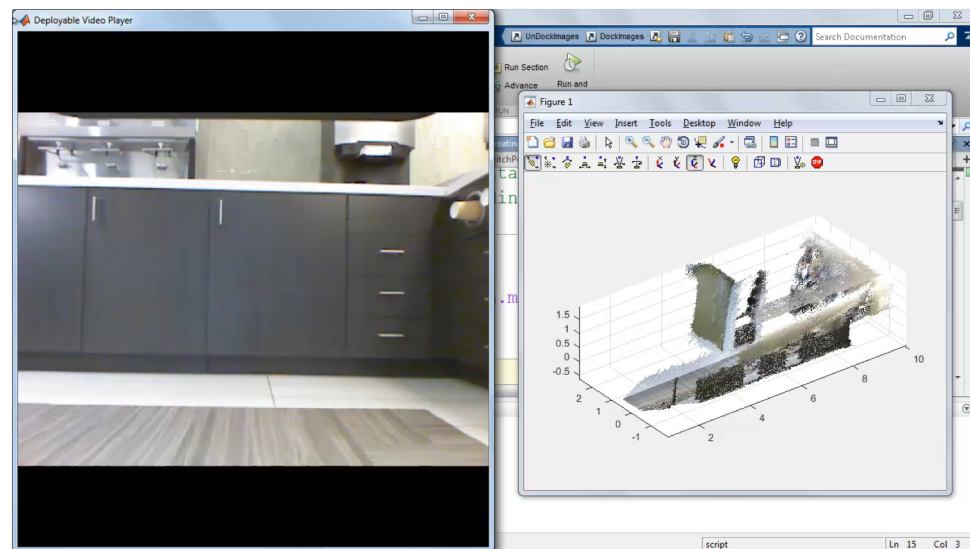
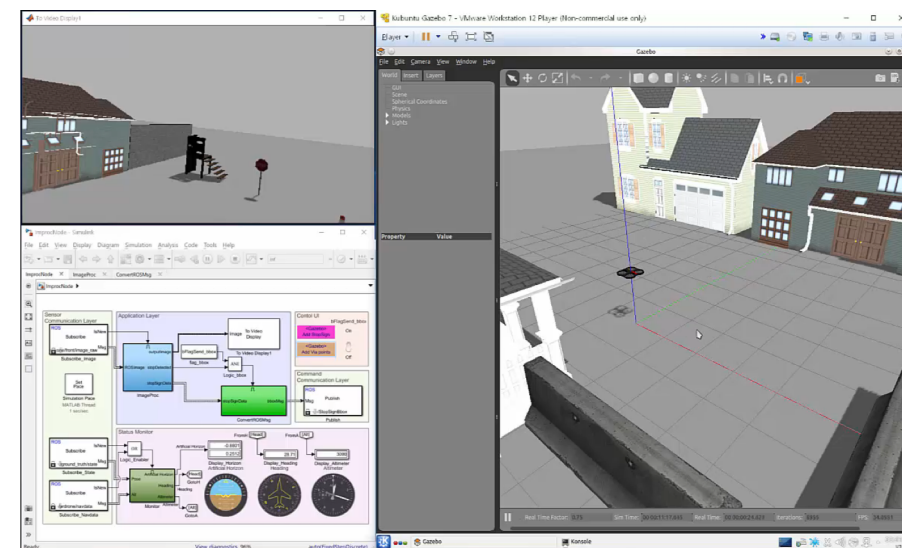
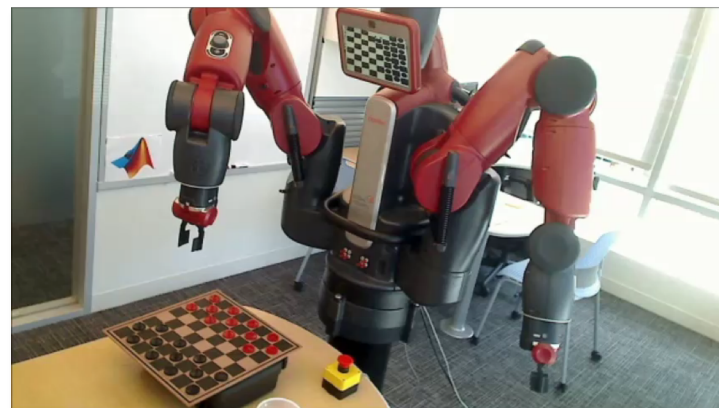
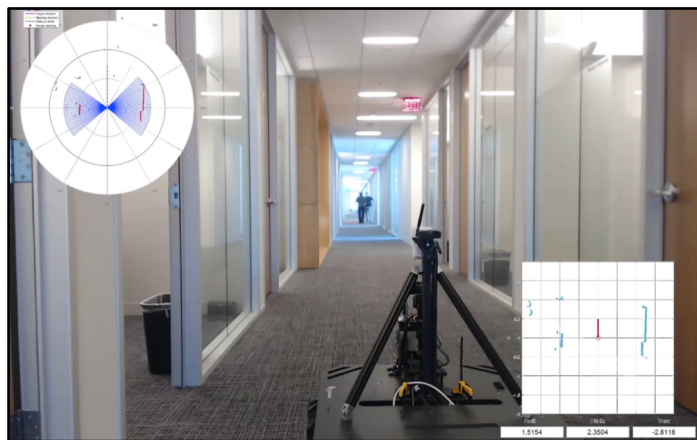


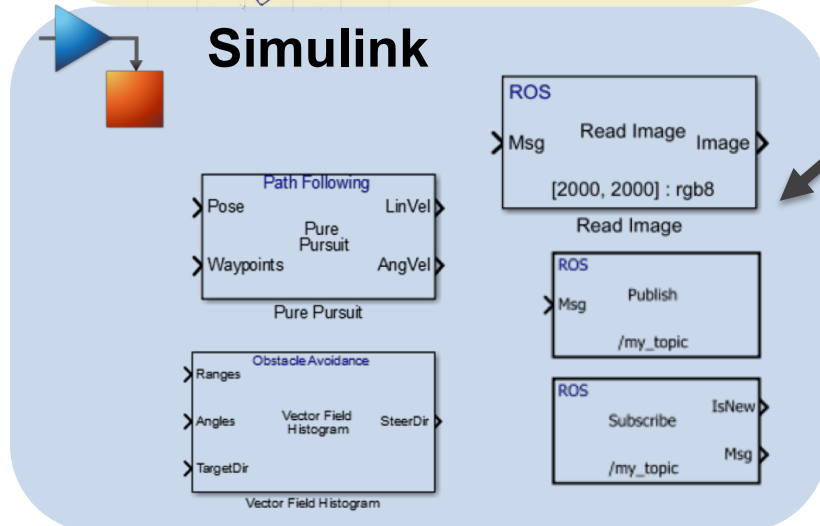
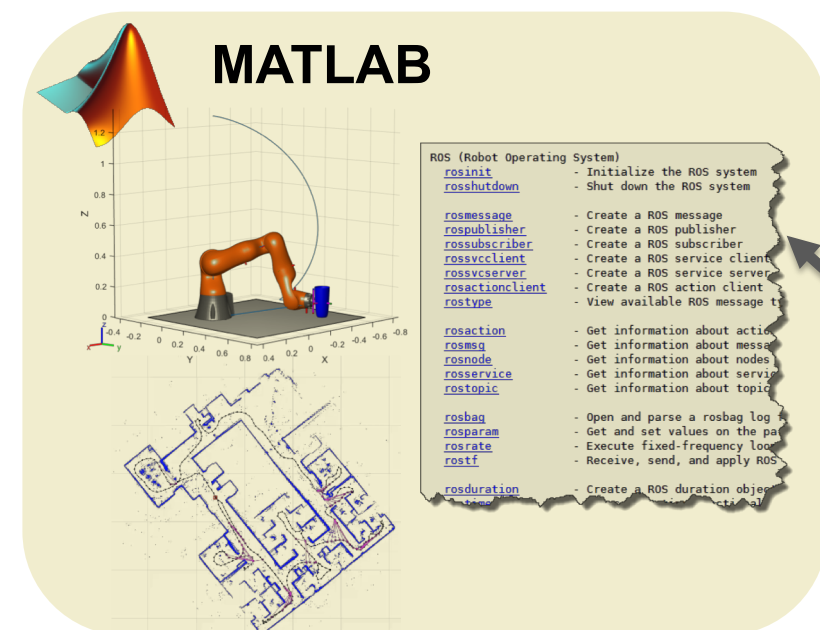
Using MATLAB and Simulink with ROS

MathWorks Robotics Team

MathWorksのロボティクス開発支援



Robotics System Toolbox (2015～)



ROS



ロボットハードウェア



シミュレータ

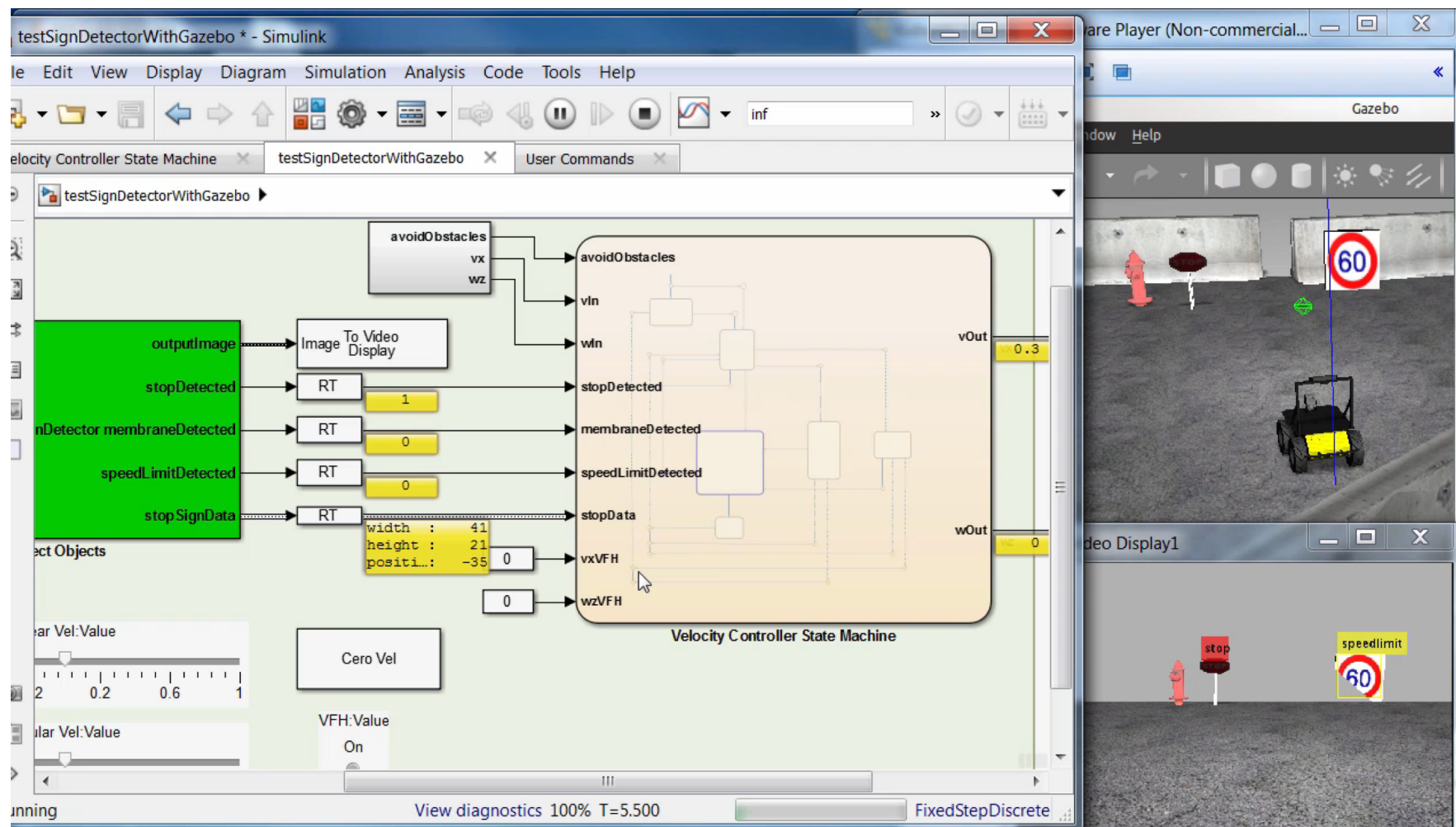
自動生成
ROS ノード

組み込みターゲット

C++ コード自動生成
& **実装**

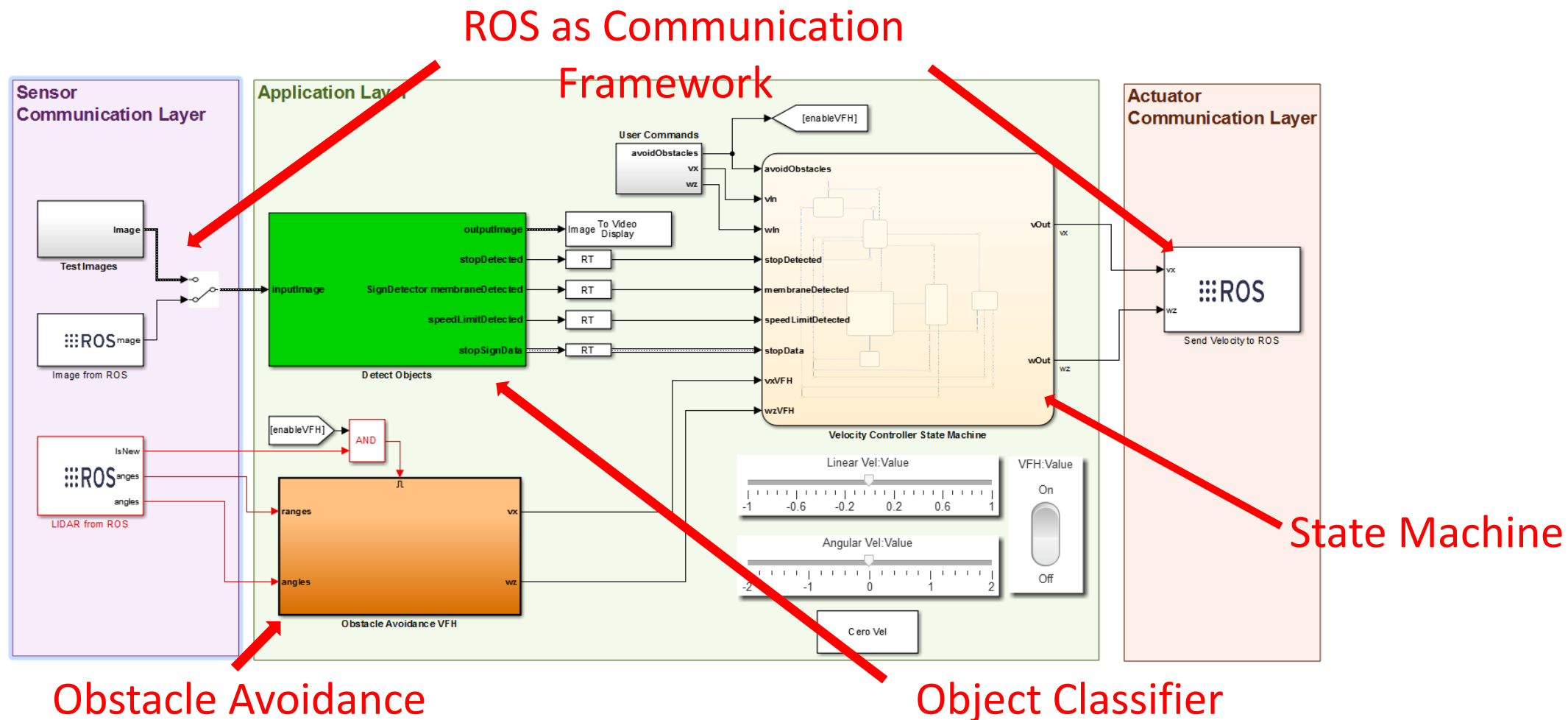
ROS連携シミュレーション

衝突回避を含む交通標識の認識



External Modeを使用したハードウェア上のパラメータ調節、センサーデータとコントローラ状態の可視化

Simulinkでのシステム設計



容易にROSへMATLAB/Simulinkを統合

What's Next?

- ROS 2.0 連携機能
 - MathWorksツールとROS 2.0の連携にご興味ありましたらご連絡ください！

Questions? Talk To Us!

www.mathworks.com/ros