

Rustによるロボットシミュレータの作成 とros2web公開のお知らせ



Takayuki Goto

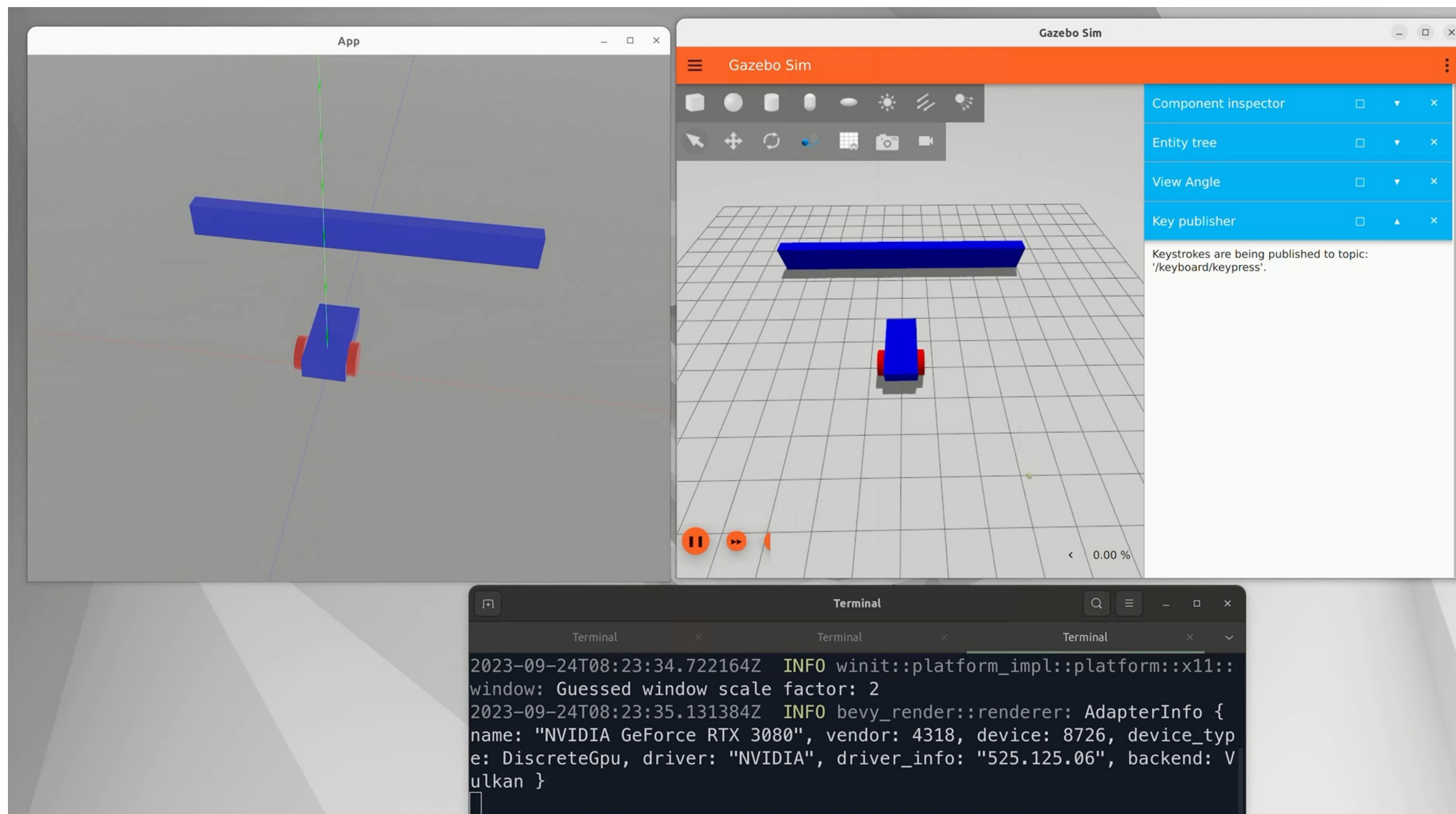
tygoto

Rustでロボットシミュレータを作っています！

- Gazebo連携
 - gz-transportを移植
 - rustで直接操作可能に
- デモはC++で書かれたチュートリアルプログラムをRustに移植して動かしている様子
- 現状：シミュレータの機能として簡単なSceneの再現とPoseの同期まで

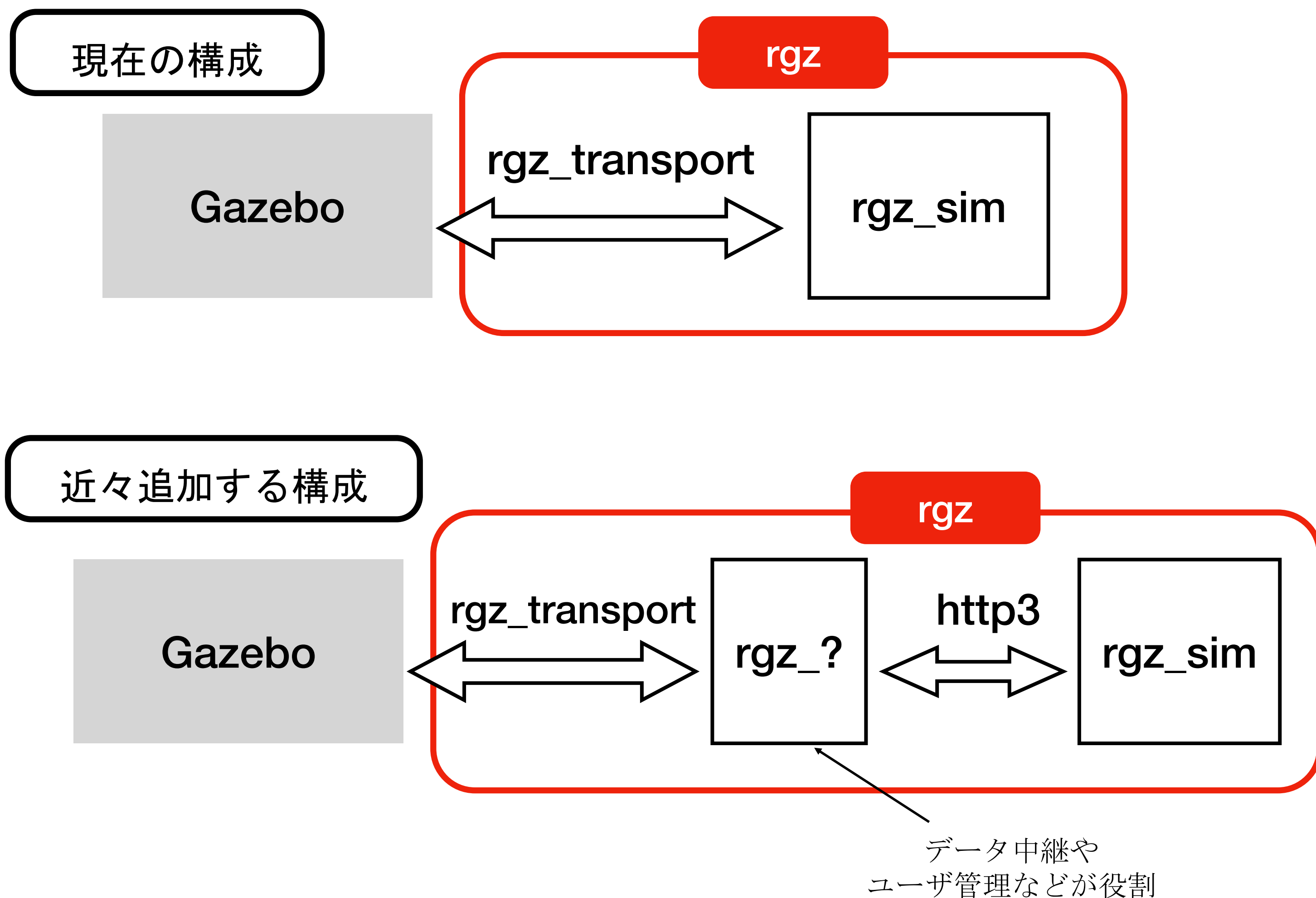
<https://github.com/tygoto/rgz>

まだ作成中ですがここで公開中



みんなで遊べるロボットシミュレータを目指しています ！シミュレータ上で手軽に競技ができれば楽しいのでは？

- rgzはbevyをベースに開発
 - WebAssembly(Wasm)に対応
- 近々Wasm化してWebブラウザ上で利用可能にする予定
- デモではGazeboとシミュレータ表示機能が直接対話してますが、これを中継するサーバを作成中
- 進捗をROSのユーザグループなどで報告できればと思っています！



ros2web

ROS2のためのWebアプリケーションフレームワーク

<https://github.com/ros2web>

- YAMLでUIの設定を書いていつものROS2パッケージを作ればWebアプリの完成！
- パラメタ表示・変更、サービス実行に便利なウィジェットを用意
- お手軽にロボットに**WebUI**を付けたい時におすすめです！
 - パッケージ起動に便利なライブラリも
 - ROS2のImageメッセージを手軽にWebブラウザで表示

