

---

## 「ROSCon JP 2021」にて講演

---

9月16日(木)に国際ファッションセンタービルで開催された「ROSCon JP 2021」にて講演を行いました。

講演は「ROS2 アプリケーションのリアルタイム性検証の取り組み」と題し、これまでの活動・検証内容について具体例を交えて紹介いたしました。講演後には、開発したソフトウェアを使ってみたいとのお声も多数頂くことができました。



会場のビルと講演会場入口の様子

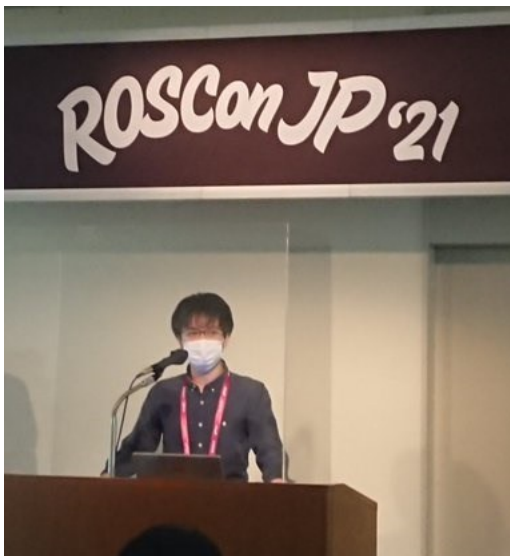
## ● 講演「ROS2 アプリケーションのリアルタイム性検証の取り組み」

アクチュエータの制御などを行うロボットは、正常な動作をするためにリアルタイム性が必要とされます。リアルタイム性を要求されるロボットは、例えばセンサ入力からアクチュエータ制御までの一連の処理を所定の時間内に完了させる必要があります。

ソフトウェアの開発時に性能を評価する際には、要求された性能を満たしているか判断できること、要求が満たせない場合にその原因を特定できることが重要です。

ROS2 はリアルタイム化にも考慮されて開発が進められていますが、ROS2 を使用したアプリケーション全体の性能を測定・解析できるツールはありませんでした。

そこで弊社ではこれら課題を解決するための測定ツール「Chain-Aware ROS Evaluation Tool (CARET)」開発しました。CARET は ROS2 が備えているトレース機能を拡張しており、通信やアプリケーション全体 (End-to-End) などのレイテンシを測定できるオープンソースのパフォーマンス測定ツールです。CARET を使うことで、センサ入力からアクチュエータ制御までの遅延といったシステムレベルでの性能評価が可能になりました。



講演の様子

- **関連リンク**

- ROSCon JP 2021 公式サイト  
<https://roscon.jp/>
  - Chain-Aware ROS Evaluation Tool (CARET) について  
[https://tier4.github.io/CARET\\_doc/](https://tier4.github.io/CARET_doc/)
  - 技ラボ「ISP x Robot x ROS の紹介」  
[https://wazalabo.com/isp\\_robot\\_ros\\_introduction.html](https://wazalabo.com/isp_robot_ros_introduction.html)
- 

- **本件に関するお問い合わせ先**

お問い合わせは、以下より受け付けております。

Tel : 03-5489-0232

Mail : [ai-contact@isp.co.jp](mailto:ai-contact@isp.co.jp)

担当 : 天津 (あまつ)