＜様式＞

公募理由書

契約件名：　RTミドルウェア・Choreonoid連携機能改修作業

請求者所属・請求者名：ロボットイノベーション研究センター　安藤　慶昭

１．想定される契約相手先：株式会社グローバルアシスト

２．当該装置等を使用する研究の概要

　産業技術総合研究所では、ロボット動力学シミュレータ：Choreonoidおよびロボットシステム統合ソフトウェアプラットフォーム：RTミドルウェアの研究開発を行っており、両者を連携することにより、シミュレーションと実機をコンカレントに開発することが可能なシミュレーション・実装統合フレームワークの実現を目指している。

３．当該装置等に必要不可欠な機能、性能など並びに１社想定の具体的な理由

これまで、RTミドルウェアのためのシステム操作ツールRTSystemEditorの開発、RTミドルウェアコアライブラリの開発を、株式会社グローバルアシストを含むいくつかの企業に対して発注してきた。また、Choreonoidの改修・拡張作業についても、同社を含むいくつかの企業に対して発注してきた。特に、RTSystemEditorの開発・改修作業に関しては、システム規模が拡大・複雑化するにつれ、全体機能把握や拡張作業の煩雑さから、他企業から敬遠される場合が増え、株式会社グローバルアシストが受注する頻度が高くなりつつある。

今回の作業の大半は、このRTSystemEditorに相当する機能をChoreonoidに部分的に実装する作業、およびChoreonoidとRTミドルウェアの連携作業となるため、RTSystemEditorおよびRTミドルウェア・Choreonoidの内部構造に精通している必要があるため、当該作業を行えるのは、これまでの経緯から株式会社グローバルアシスト以外にないと思われる。