

## 5. おわりに

本書に対する質問，要望などはホームページにある連絡先などにてお問い合わせください．

( ホームページ : <http://design.mech.saitama-u.ac.jp/OpenRTM/> )

今後の予定を以下に記します．

RT ミドルウェア学習環境は，今後，障害物関連の RTC 群を正常に動作させ，操縦による移動のための RTC，カメラによる自己位置姿勢推定の RTC も再利用していきたいです．

また，本書を学習課程として再編し，RT ミドルウェア教育に用いる予定です．