



Session Logiciel, middleware On passe tous à Ros?

On assiste à une montée de l'utilisation de ROS en robotique.

Ex: les 2 journées organisées par le GT Architecture logicielle au sein du GdR Robotique ont rencontrés un gros succès (limités à 40 participants en 2012 et 2013 à Paris et Montpellier)

Il y a bien sur de nombreux avantages à l'utilisation de ROS pour réaliser des expérimentations et on pourrait se dire que l'on a trouvé «un standard» pour écrire du logiciel robotique et qu'il suffit désormais que tout le monde passe à ROS !

Bien entendu, cette vue n'est qu'idyllique et l'on rencontre des limitations qui font que l'on utilise ROS partiellement ou pas du tout, que l'on adopte des tactiques de contournement... On peut faire le constat qu'il n'y a pas de solution "parfaite", répondant aux diverses attentes des roboticiens...

Pour le débat on voudrait bien sur vous faire réagir sur cette question provocatrice, mais c'est surtout pour discuter de vos retours d'expériences, de vos besoins, des offres et travaux qui émergent..

Un autre point sous-jacent que l'on voudrait évoquer c'est la nécessité ou pas face à ces nouvelles approches de mutualiser/échanger coté logiciel à deux niveaux:

- au sein de la communauté (ex: utiliser plus efficacement ROS, échanger du code,...)
- avec les autres communautés en particulier logicielle, ... (ex: être capable de projeter les retombées futures sur la programmation des robots: technique formelle, programmation dirigée par les modèles)