



Hexagon | NovAtel[®] が Robot オペレーティングシステム (ROS[™]) 上に構築された OEM7[®] 用ドライバを提供

NovAtel GitHub から利用できる専用ビルドドライバ

Hexagon | NovAtel は業界をリードするGNSSレシーバーのOEM7ファミリをサポートする Robot Operating System (ROS[™]) の最初の専用ドライバをリリースします。NovAtelエンジニアが開発したドライバは最適化されたインターフェイスを提供し、ユーザーがNovAtel OEM7レシーバーをカスタムアプリケーションにすばやく組み込むことで自動運転開発プロジェクトを加速できるようにします。このドライバは新しいNovAtel GitHub からダウンロードするか、ROSから直接インストールするバイナリパッケージとして入手できます。

ROS上に構築されたNovAtel開発のOEM7ドライバのリリースにより開発者は学術調査、配車プログラム、その他のアプリケーション用の自律アルゴリズムを構築するために必要な重要なデータに自信を持ってアクセスできるようになりました。多数のセンサーからのデータを組み合わせることはコミュニティ開発のドライバを待つことなく、プロジェクトをより高いレベルにすばやく移行できます。

novatel_oem7_driver はROSから直接バイナリとして、またはソースコードを [NovAtel GitHub](#) からダウンロードして入手できます。

ROS (および/または「9つのドット」のROSロゴおよび/または使用されるその他のROS商標) は Open Roboticsの商標です。
