

# OPRoS Wiki



2017 OPRoS Robot Contest



2017 OPRoS 경진대회를 참가해주시고 격려해주신 모든 분들께 감사드립니다. [2017 OPRoS Robot Contest Home](#) 를 참고해주세요.

Languages:



The **Open Platform for Robotic Services (OPRoS)** is a component based open source platform, and it has Integration Development Environment (IDE) tools, a robot framework for robot operation, a server, and a test and verification tool.


OPRoS has dual licenses, the LGPL and an individual commercial license.

The LGPL is for using OPRoS source code without making any changes or publishing the changed code (okay for commercial use too), and the individual commercial license is for not publishing the changed source code (technology transfer).

This site has two parts; the wiki page and the maintenance of source code area.

You can navigate freely between the two sections.

The OPRoS platform provides the following functionality

<ul style="list-style-type: none"><li>• IDE for component development, content development, and integration of monitoring, debugging, and simulation</li></ul>
<ul style="list-style-type: none"><li>• Framework for robot execution management and fault management</li></ul>
<ul style="list-style-type: none"><li>• Server for repository of component and proxy services of agents and robot components</li></ul>
<ul style="list-style-type: none"><li>• Test and verification system for component and S/W</li></ul>
<ul style="list-style-type: none"><li>• </li></ul>

In particular, the IDE has the Component Editor, Component Composer, Task Editor, Simulator, and Test and Verification Tool.

OPRoS began in December of 2007.

**Open Platform for Robotic Services (OPRoS)** 는 컴포넌트 기반의 오픈소스 플랫폼이며

통합개발도구와 로봇에서 동작하는 프레임워크, 서버, 시험 및 검증도구로 구성되어 있습니다.

OPRoS 라이선스는 LGPL과 개별 상용 라이선스로 나누어집니다. LGPL은 소스코드를 고치지 않거나

변경한 소스코드를 공개하면 상용으로 활용할 수 있으며, 개별 상용 라이선스는 관련 내용을 기술 이전과

라이선스 계약을 하고 소스코드는 공개하지 않아도 됩니다.

이 OPRoS 사이트는 크게 wiki 형의 사이트와 소스코드의 유지와 관리 등을 위한 사이트 2 부분으로 나누어지며

서로 이동이 쉽도록 구성되어 있습니다.

OPRoS 플랫폼은 아래와 같은 기능을 제공합니다.

<ul style="list-style-type: none"><li>• 컴포넌트 개발, 콘텐츠 개발과 모니터링 및 디버깅과 시뮬레이션을 통합한 <b>통합 개발 환경</b></li></ul>
<ul style="list-style-type: none"><li>• 로봇의 컴포넌트 실행 관리와 결합 관리 등을 위한 <b>프레임워크</b></li></ul>
<ul style="list-style-type: none"><li>• 컴포넌트 저장소와 에이전트 또는 로봇 컴포넌트의 프록시 서비스 실행을 관리하기 위한 <b>서버</b></li></ul>
<ul style="list-style-type: none"><li>• 컴포넌트 및 SW의 <b>시험 및 검증 시스템</b></li></ul>

특히, **통합 개발 환경**은 컴포넌트 에디터, 컴포넌트 컴포저, 태스크 에디터, 시뮬레이터, 시험 및 검증 도구로 구성됩니다.

OPRoS는 2007년 12월부터 개발이 시작되었습니다.

- [Activity Report](#)

- [Component Version Naming Rules](#)
- [Contact Information](#)
- [OPRoS Guide](#)
- [OPRoS Related Sites](#)
- [Q&A in OPRoS](#)

**Key Links** : [Quick Start](#) [Manual](#) [Tutorial](#) [News](#) [Open Source Code](#)

**OPRoS wiki Search**