

Das Hauptziel des Softwareteams besteht darin, so viel wie möglich Programmcode der 3D Simulation wieder zu verwenden. Die Komponenten-basierte Architektur des Codes vereinfacht dies sehr. Um eine grobe Aussage über den Erfolg geben zu können kann man sagen, dass ca. 50 Klassen für Sweaty in das Framework eingefügt wurden. Diese beinhalten unter anderen eine spezielle, inverse Kinematik Berechnung, Verbindungsklassen für ROS, eine spezielle Komponentenerstellung und Parametrisierung einiger Verhalten. Weiter gibt es ein spezielles Feld-Meta-Modell für die unterschiedliche Feldgröße in der humanoid Liga.

Die Anzahl der Nao-spezifischen Klassen ist ebenfalls ca. 50 und die Anzahl der gemeinsam genutzten Klassen beträgt deutlich über 500 (keine Tools, lediglich Runtime). Natürlich mussten während des Entwicklungsprozesses einige der 500 Klassen angepasst und verändert werden, um diese für einen humanoiden Roboter nutzen zu können.

Durch die Verwendung der Code-Komponenten der 3D Simulation, konnten ebenfalls etliche Vorteile in Bezug auf das Toolset gezogen werden. Es konnte der magmaDeveloper, der Verhaltens-Editor und noch mehrere, kleinere Tools übernommen werden, welche für die Entwicklung und Tests solch einer Software für einen zweibeinigen Roboter gebraucht werden.