Nazwa technologii lub klasy	Kategoria	Podstawowa funkcjonalność	Język programowania/Interfejs	Obsługiwane typy danych lub właściwości	Kluczowe API lub Metody
DomainParticipant	Eclipse Cyclone DDS	Centralna jednostka w dowolnej aplikacji DDS, umożliwiająca dołączenie do domeny sieciowej.	Python	Identyfikator domeny (domain_id)	DomainParticipant()
Topic	Eclipse Cyclone DDS	Definiuje temat komunikacji składający się z unikalnej nazwy i typu danych.	Python / IDL	Nazwa (name), typ danych (datatype), DomainParticipant	Topic(participant, name, datatype)
DataReader	Eclipse Cyclone DDS	Służy do odbierania próbek danych z sieci w ramach subskrypcji określonego tematu.	Python	Liczba próbek N	take(), read(), read_next(), take_next()
DataWriter	Eclipse Cyclone DDS	Umożliwia wysyłanie (publikowanie) próbek danych do sieci.	Python	Instancje IdlStruct	write(), dispose(), write_dispose()
World	NVIDIA Isaac Sim (Core API)	Główna klasa kontrolująca świat wirtualny, parametry fizyki, renderowanie oraz uchwyty obiektów.	Python	Jednostki sceny w metrach (stage_units_in_meters)	step(), reset(), add_physics_callback(), add_default_ground_plane()
Scene	NVIDIA Isaac Sim (Core API)	Zarządza aktywami symulacji w Stage USD, umożliwia ich dodawanie, usuwanie oraz inspekcję.	Python	Obiekty USD (assets)	add(), get_object()
SimulationContext	NVIDIA Isaac Sim (Core API)	Zarządza globalnym kontekstem symulacji oraz asynchronicznymi operacjami czasowymi i zdarzeniami.	Python (Asyncio)	Callbacki fizyki	initialize_simulation_context_async(), add_physics_callback(), remove_physics_callback()
Articulation	NVIDIA Isaac Sim (Core API)	Interfejs programistyczny do zarządzania wieloczłonowymi robotami i strukturami przegubowymi.	Python / NumPy	joint_positions, joint_velocities, num_joints, joint_names	set_joint_positions(), get_joint_positions(), get_dof_limits()
DynamicCuboid	NVIDIA Isaac Sim (Core API)	Tworzy prostopadłościan z przypisanymi właściwościami fizycznymi bryły sztywnej (rigid body).	Python / NumPy	prim_path, position, scale, color, size	get_world_pose(), get_linear_velocity()
Replicator	NVIDIA Isaac Sim (SDG)	Narzędzie do generowania danych syntetycznych oraz automatyzacji randomizacji środowiska symulacyjnego.	Python / YAML	rt_subframes, delta_time, capture_on_play	orchestrator.step(), orchestrator. wait_until_complete(), trigger.on_frame()
BasicWriter	NVIDIA Isaac Sim (Replicator)	Domyślny moduł zapisu danych syntetycznych, takich jak obrazy RGB czy ramki otaczające.	Python	output_dir, rgb, bounding_box_2d_tight, semantic_segmentation	initialize(), attach(), detach()