

異種ロボット連携ネットワークの研究

研究の概要と特徴

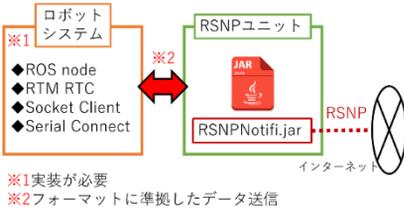
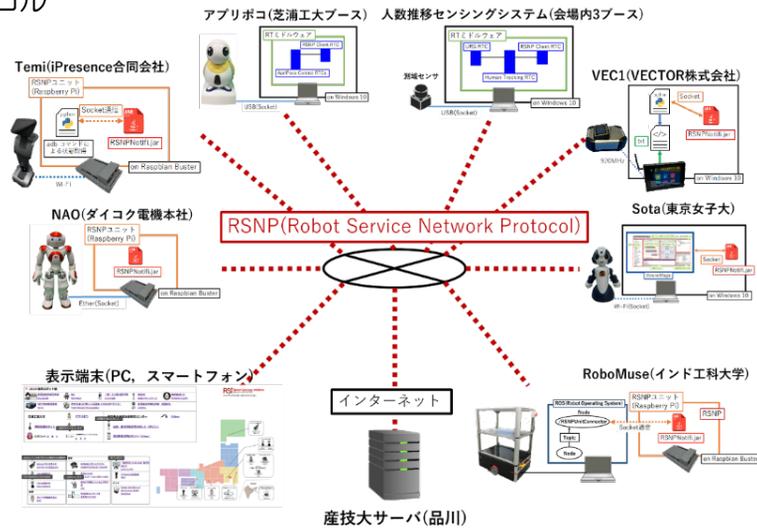
アーバンエコモビリティではコミュニティにおいて、人、ロボット、シニアカーなどがシームレスに繋がる必要がある。このために、共通のインタフェースでネットワーク化し、多様なサービスの提供を可能とする連携アーキテクチャと機能について研究する。

研究の内容

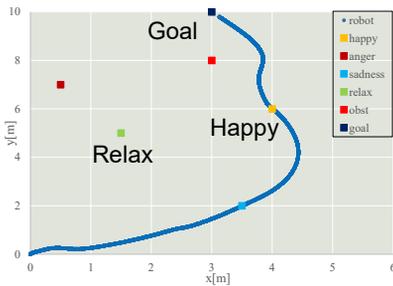
本研究では、RSNPを用いてインターネット経由で人、ロボット、シニアカーなどをネットワーク化しデータ・状況の管理や、ロボット間での連携・協調動作を実施し、共通操作GUIにより遠隔操作を可能とする。

RSNP：ロボットサービスネットワークプロトコル

- (1) ロボット間連携ネットワーク
- (2) 人の感情推定に基づく移動ロボットの制御
- (3) 移動ロボットによるシニアカー追従制御



(1) RSNPを用いたロボットネットワーク：データ収集から双方向遠隔操作まで。



(2) 感情推定に基づく移動制御：ここでは Relaxでは離れ、Happyへ近づき、Goalする。

(3) シニアカー追従制御：位置計測システムを介した異種ロボット連携。

研究の効果並びに優位性

共通化による多様なロボットでのサービス提供アーキテクチャの開発

技術応用分野・企業との連携要望

見守り、巡回、メンテナンス、遠隔作業などに応用可能。

協力：ロボットサービスイニシアチブ(RSi)