

オープンプラットフォームWG

活動目標

●最先端のユビキタスネットワーク/センサネットワーク環境において、世界初のネットワークロボット相互接続実験を実施するとともに、ネットワークロボット要素技術・周辺技術であるセンサネットワーク技術、ロボット間協調技術、QoS技術、セキュリティ技術等の研究開発等を実施。

●活動成果の広報

体制

主査 土井美和子(東芝)

メンバー

東芝、富士電機システムズ、松下電器産業、三菱重工、NTT、大阪工業大学、奈良先端科学技術大学院大学、関西医科大学、ATR、関西経済連合会、NICT

活動経過

7月：けいはんな学研都市知的特区での
「ロボット公道 実験円滑化事業」認定

今後の予定

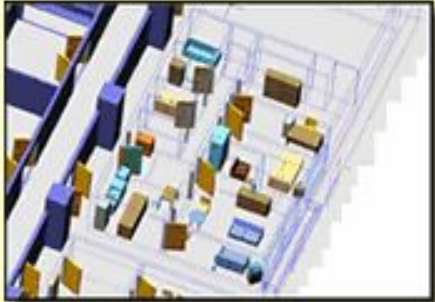
11月24日：ネットワークロボット公開実証実験

研究プロジェクト線表

	2004年度	2005年度	2006年度	2007年度
ユビキタスタウン構築プロジェクト	ユビキタスタウン仕様検討	ユビキタスタウンφ1構築	ユビキタスタウンφ2構築	ユビキタスタウンφ3構築
検証プロジェクトA	仕様検討	プレ実験	実証実験φ1	実証実験φ2, 特区展開
検証プロジェクトB	仕様検討	プレ実験	実証実験φ1	実証実験φ2, 特区展開

オーブンプラットフォームWG

ユビキタスホーム



屋内実験場

- ・センサネットワーク技術
- ・ロボット間協調技術
- ・QoS技術
- ・セキュリティ技術

バーチャル
ロボット



多言語
対応受付

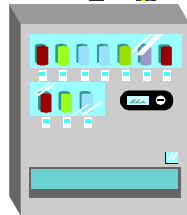
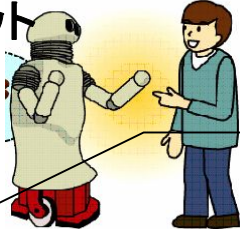


ユビキタス
ネットワーク

センサネッ
トワーク

屋外実験場

ビジブル
ロボット



アンコンシャス
ロボット



ネットワー
ク
ロボッ
ト
フォー
ラム

国プロ「ネットワークロボット」

ロボット特区へ
の展開

