

技能伝達型ロボットWG

活動目標

- 情報ネットワークを通じて、時間・空間的制約を超えて技能を伝え・再現する、技能伝達型ネットワークロボットの研究開発を行う。
- 技能教育の実現に必要な通信プラットフォームを開発し、ロボット通信の標準を目指す。
- 技能伝達型ロボットのある未来のアプリケーションシナリオを構築し、そのアセスメントを行う。

体制

主査 黒田知宏(京都大学)
副主査 鈴木保成(日本ビクター)

メンバー

日本ビクター、アクティブリンク、京都大学、神戸大学、
奈良先端科学技術大学院大学、群馬県立県民健康科学大学、
ATR、関西経済連合会、NICT

活動経過

- 2004年10月：京都ロボットフォーラムにて高精細画像を用いた
遠隔ロボット制御実験を実施
- 2005年3～4月：けいはんなオープンラボにて遠隔操作における
超高精細映像に関する有効性の検証実験を実施
- 2005年 6月：インテリジェント型データグローブStrinGlove発売
- 2005年11月：インテリジェント型データグローブを用いた
遠隔ロボット制御実験を実施

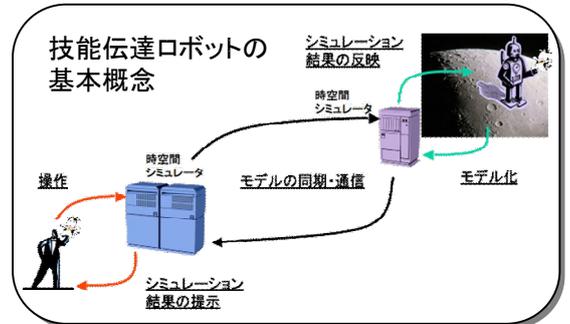
今後の予定

- 2006年 1月：京都大学吉田=桂キャンパス間遠隔医療(視診・聴診)実験
- 2006年 1月：京都大学=NICTけいはんな間遠隔ロボット制御実験
- 2006年度内：京都大学=奈良先端科学技術大学院大学間
遠隔微細手術実験
- 2006年度内：遠隔触診実験
- 2007年度内：各種アセスメントと技能伝達コーデックの設計

技能伝達型ロボットWG

技能伝達型ネットワークロボットとは...

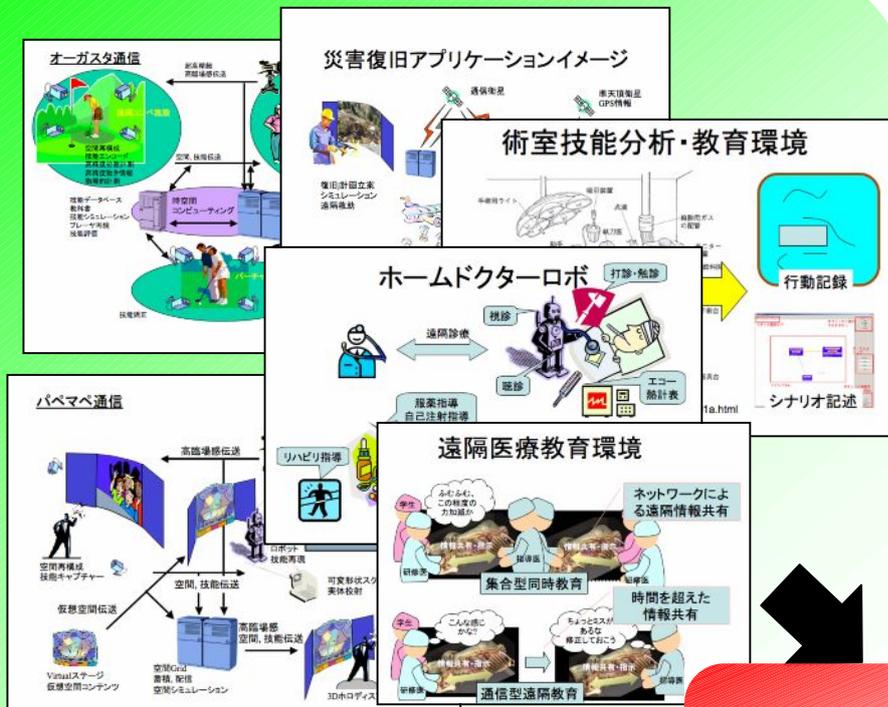
- ◆ 遠隔地のロボットに必要な「技能」だけを伝達
→ 自律分散型ロボットへの遠隔「指令」
- ◆ ロボット・ICTを媒介として
時空間を超えて「技能」を伝授
→ Robot/Computer Mediated
Human=Human Interaction



WGの活動

- ◆ 技能ロボットがある生活のシナリオ作り
→ 社会的・経済的実現性の見定め
- ◆ 遠隔通信実験による要素技術の抽出と開発
→ 技術的実現性の見定め

様々な実現シナリオ



技能伝達実験



NICT

技能伝達コーデックの実現
&
新産業の創出