オープンプラットフォームWG活動計画

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、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、周辺技術の研究開発を実施する。

活動体制

主査： 土井美和子（東芝）
メンバー（予定）：富士電機システムズ、松下電器産業、大阪工業大学、奈良先端科学技術大学院大学、ATR、NICT

研究開発課題

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

活動スケジュール

H18年度 9月	H19年度 4月	H20年度 4月
ユビキタスタウンφ2構築と実証実験φ1 国プロ「ネットワークロボット」との連携	ユビキタスタウンφ3構築と実証実験φ2, 特区展開	