

けいはんな情報通信オープンラボ研究推進協議会 ネットワークロボット分科会

WGの活動について

平成16年10月28日

けいはんな情報通信オープンラボ研究推進協議会事務局

オープンプラットフォームWG
の活動について

平成16年10月28日

オープンプラットフォームWG

オープンプラットフォームWGの活動方針

WG活動内容

ユビキタスタウン

世界初の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けるネットワークロボットの相互接続実験
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
活動成果の広報

研究開発プロジェクト

1. ユビキタスタウン構築プロジェクト
2. 検証プロジェクトA
3. 検証プロジェクトB

Phase 1 (～2005年3月)

ユビキタスタウン開発シナリオの策定
ユビキタスタウン設計要求条件整理
共同研究体制の整備

Phase 2 (2005年4月～2006年3月)

ユビキタスタウン 1構築と実証実験準備

Phase 3 (2006年4月～2007年3月)

ユビキタスタウン 2構築と実証実験 1
国プロ「ネットワークロボット」との連携

Phase 4 (2007年4月～2008年3月)

ユビキタスタウン 3構築と実証実験 2, 特区展開

体制

主査: 土井美和子(東芝研究開発センター)

構成員:

東芝

富士電機システムズ

松下電器産業

奈良先端科学技術大学院大学(木戸出教授)

大阪工業大学(佐野教授、井上助教授)

国際電気通信基礎技術研究所(ATR)

情報通信研究機構(NICT)

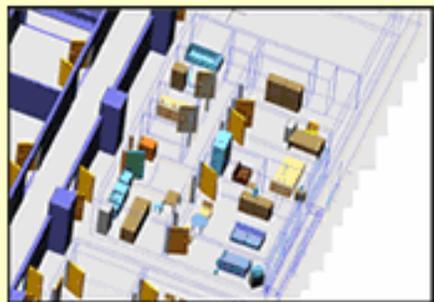
研究開発プロジェクト線表

	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 1 構築	ユビキタスタウン 2 構築	ユビキタスタウン 3 構築
検証プロジェクトA	仕様検討 →	プレ実験	実証実験 1	実証実験 2, 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 1	実証実験 2, 特区 展開

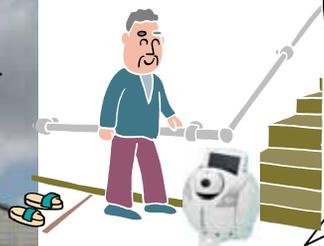
ユビキタスタウン

オープンプラットフォームWG最終イメージ(案)

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

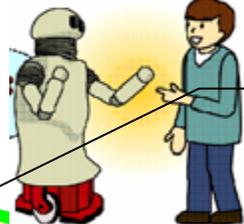


多言語
対応受付

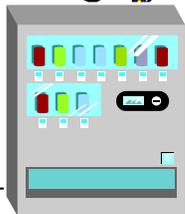


屋外実験場

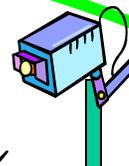
ビジブル
ロボット



ネットワーク
ロボット
フォーラム



アンコンシャス
ロボット



ユビキタス
ネットワーク

センサネッ
トワーク

国プロ「ネットワークロボット」

ロボット特区への展開

生活支援型コミュニケーションWG
の活動について

平成16年10月28日

生活支援型コミュニケーションWG

生活支援型コミュニケーションWGの活動方針

WG活動内容

一般生活者と共生するコミュニケーションロボットの仕様検討・研究開発等。
実生活で役立つ各種アプリケーションの開発と評価分析

研究開発プロジェクト

1. アプリケーションシナリオ検討プロジェクト
2. アプリケーションインターフェース開発プロジェクト

Phase 1 (～2005年3月)

方針策定
共同研究体制の整備

Phase 2 (2005年4月～2006年3月)

アプリケーションシナリオの提案
アプリケーションインターフェース必要条件の抽出

Phase 3 (2006年4月～2007年3月)

アプリケーションインターフェースの研究開発
アプリケーションシナリオの評価

Phase 4 (2007年4月～2008年3月)

実証実験
共生型ロボットの必要条件の取りまとめ

体制

主査： 山田 敬嗣(日本電気)

構成員：

三洋電機

大阪工業大学(佐野教授)

国際電気通信基礎技術研究所(ATR)

情報通信研究機構(NICT)

研究開発プロジェクト線表

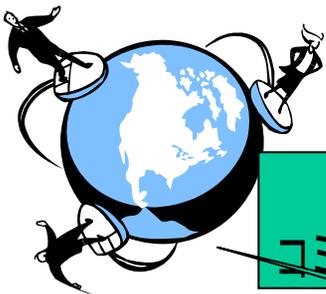
	2004年度	2005年度	2006年度	2007年度
アプリケーション シナリオ検討プロジェクト	方針策定 体制作り	アプリケーション 検討	アセスメント	シナリオ検証 シナリオビデオ作成
アプリケーション インターフェース開発 プロジェクト	方針策定 体制作り	要件定義・仕様 検討 予備実験	ソフトウェア開発 システム開発	実証実験

生活支援型コミュニケーションロボット

ロボットインタフェースによる情報提供 & コミュニケーション支援

教育コミュニケーション

遠隔講義支援
(コミュニケーション仲介、
講義代行ロボット)



異文化
コミュニケーション



バーチャル型

観光ガイド

ナビゲーション・バーチャル観光



実世界ナビゲーション

外環境認識 & 情報検索



アンコンシャス型
環境組み込みセンサ
(尿検査、体温、他)



医療・介護
コミュニケーション

遠隔医療支援
(コミュニケーション仲介)



ビジュアル型 / バーチャル型



健康増進トレーナ
(コミュニケーション仲介、
トレーナロボット) アンコンシャス型



ビジュアル
型

ウェルネストレーナ・コミュニケーション

ウェアラブルセンサ
(心拍計、加速度センサ)



**技能伝達型ロボットWG
の活動について**

平成16年10月28日

技能伝達型ロボットWG

技能伝達型ロボットWGの活動方針

WG活動内容

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、技能伝達型ロボットの研究開発等。
技能教育の実現に必要な技能伝達プラットフォームを開発し、ロボット通信の確立を目指す。
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。

研究開発プロジェクト

1. アプリケーションシナリオ検討プロジェクト
2. 技能伝達プラットフォーム開発プロジェクト

Phase 1 (～2005年3月)

方針策定
研究体制作り

Phase 2 (2005年4月～2006年3月)

アプリケーションシナリオの提案
技能伝達プラットフォーム必要条件の抽出

Phase 3 (2006年4月～2007年3月)

アプリケーションシナリオのアセスメント
技能伝達プラットフォームの構築

Phase 4 (2007年4月～2008年3月)

アプリケーションシナリオのビデオなどへのまとめ
遠隔医療などを例に取った実証実験

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)

構成員：

日本ビクター
京都大学(横小路助教授、堀研究員、
堀口助手)
奈良先端科学技術大学院大学
(河村教務職員)
国際電気通信基礎技術研究所(ATR)
情報通信研究機構(NICT)

研究開発プロジェクト線表

	2004年度	2005年度	2006年度	2007年度
アプリケーション シナリオ検討プロジェクト	方針策定 体制作り	アプリケーション 検討	アセスメント	シナリオ検証 シナリオビデオ作成
技能伝達プラットフォーム 開発プロジェクト	方針策定 体制作り	要件定義・仕様 検討 予備実験	ソフトウェア開発 システム開発	実証実験

パペット通信

