

複数種のロボットを ネットワークにつなぎ

連携させる基礎実験に成功

ロボットのための通信プラットフォーム構築へ



機械機能工学科
松日榮 信人教授

松日榮（まつひら）信人教授（機械機能工学科）と産業技術大学院大学の成田 雅彦教授（産業技術研究所）は、複数拠点に置いたロボットやデジタルサイネージをネットワーク（RSNP*）でつなぎ、ロボットアンケートラリーを実施する実証実験を2016年12月23日、24日に深川資料館通り商店街（東京都江東区）で行いました。

同教授らの研究室では、ロボットが街のさまざまな場所でのように役立つかを研究しており、汎用性のあるRSNPによる通信プラットフォーム

フォームの構築を行っています。今回、ロボット同士のネットワークを活用し、商店街内の6か所をつなげた初めての屋外（実環境）実験を行いました。これを発展させることで、リアルタイムの情報収集に加えて顔認証といったセンサを活用した行動履歴による子どもや高齢者の見守り、観光案内（複数言語対応可）などにも役立てることができそうです。

今回は、人の動線検出やさらに多くのロボットによる実験を夏頃に実施する予定で、実用化に向けた研究を進めていきます。

*RSNP

（ロボット・サービス・ネットワーク・プロトコル）通信規格。サービスロボット開発用に公開されており、このパッケージを使って簡単にロボットのネットワーク化を実施することができる。



カフェでの実験の様子



実験で使
用した
ロボコ
ット



商店街
での
実験
の様
子