

講演内容 (2018/3/15)

## 通信プロトコル RSNP を用いた遠隔操作ロボットの研究

芝浦工業大学 機械機能工学科

松日楽 信人

matsuhir@shibaura-it.ac.jp

RSNP (Robot Service Network Protocol) はインターネットを介したサービスロボット用の通信プロトコルであり、多様なロボットに対してサービス会社が扱える共通の API 仕様である。

RSNP を搭載したロボットはどこからでもアクセスし、操作できることから、当研究室では、遠隔操作ロボットに応用した研究を行っている。例えば、作業に応じて、パンチルト雲台付きカメラ、移動ロボット、アームロボットなどを、その場で選択し、操作デバイスも対象のロボットに適したものを選ぶことができ、インターネットが繋がるのであれば、どこからでも、どこへでも作業や操作が可能である。

また、ロボット操作だけでなく、ロボットなどからのデータの収集にも利用できる。本講演では、移動ロボットの遠隔操作システム、時間遅れへの対応、複数ロボットへの応用について紹介する。データ収集の例として、付加データを伴うアクティブセンシングシステムを紹介する。

RSNP : <http://robotsservices.org/>

## RSNPによるスマートテレオペレーション

RSNP最優秀賞

