

—ロボット技術の共有と蓄積を目指して—

Interoperability and Reusability of Robot Technology (RT)

目的／ゴール

ロボット技術を基盤とするRTシステムインテグレーションのあり方を検討しながら、あわせて、RTが先導すべきインフラや生活支援システム等の提言と産業化のための普及策を提言する。

背景／問題設定

今日、ロボットを形作る多くの要素技術、すなわち RT(Robot Technology) は幅広い分野で適用され、システムを支える基盤技術として欠くことのできないものとなっている。一方で日常生活を支援する新世代ロボットシステムの市場を拓き、社会全体で活躍、認知されるには一層の新しい取り組みが必要とされるとともに、より広範な観点でのロボット技術の研究開発、応用支援も必要とされている。

戦略／方法／注目技術領域

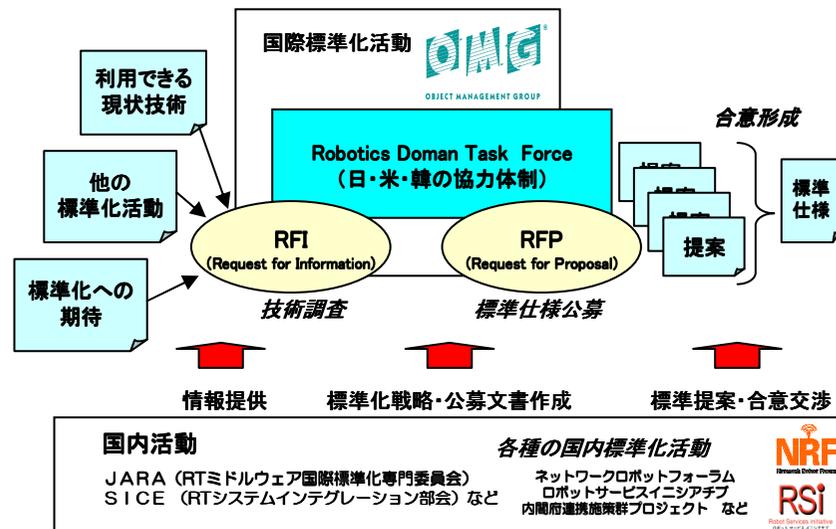
従来、競争力の源泉として個別に独自アーキテクチャで開発されてきたロボット技術であるが、より複雑なシステムを効率的に構築することを可能とする統合化技術開発とその普及に取り組み、ロボット技術の共有と蓄積を図る。そのために、戦略的に国際的な標準化推進に取り組み、新世代ロボット市場を開拓し、市場からのフィードバックによる技術発展を図る。

活動計画／予定成果

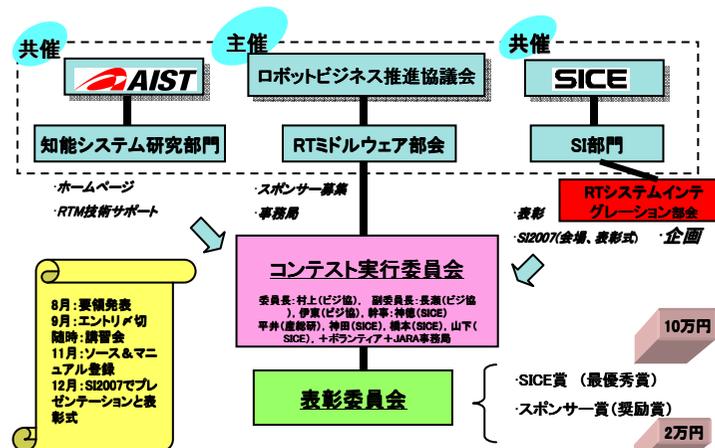
- (社)日本ロボット工業会のRTミドルウェア国際標準化調査専門委員会 (主査:水川真(芝浦工大))と共催して、OMG技術会議報告・検討会を開催
- RTミドルウェアコンテストの企画

- 1)システムインテグレーション
- 2)RT関連技術の共有・再利用
- 3)標準化

部会長:産業技術総合研究所 神徳徹雄 (t.kotoku@aist.go.jp)
メンバー:橋本英昭, 神田真司, 山下智輝, 水川真 他34名



国際標準化活動への取り組み



RTミドルウェアコンテストの企画

<http://www.is.aist.go.jp/rt/RTMcontest/>