1P2-S-035

移動ロボットを利用したセンサネットワークのコミュニケーション**Sensor Network Communication by Using Mobile Robots**

澤井圭, 鈴木亮平, 戸辺義人, 鈴木剛(電機大)

Kei Sawai, Ryohei Suzuki, Yoshito Tobe, Tsuyoshi Suzuki (Tokyo Denki Univ.)

本研究では、無線センサネットワークを利用したロボットシステムについて検討している。本報告では、センサノードとして固定ノードと移動ロボットを含めたセンサネットワークのコミュニケーションを提案する。

In this paper, we propose a Sensor Network Communication system by using Mobile Robots. The organization of Sensor Network Communication System by using mobile robot is discussed.

1P2-S-036

ビルサービスロボットの開発**Development of Building Service Robot**

山本広志, 柄川索, 細田祐司(日立機械研)

Hiroshi Yamamoto, Saku Egawa, Yuuji Hosoda (MERL Hitachi Ltd.)

- ・オフィスビル向けビルサービスロボット開発したので報告する。
- ・絶対自己位置計測機能、個人識別機能などを備える。
- ・玄関において受付・案内、入退出管理サービスが実行可能。

We developed a building service robot as a new device which did a security service in the public space such as an office building and a condominium.

Fig.3.1 System Configuration of Building Service Robot

1P2-S-037

FPGAを用いたセンサ処理プロセッサの開発**Development of sensor processing processor using FPGA**

横山尚二, 水川真, 安藤吉伸(芝浦工大)

Syouji Yokoyama, Makoto Mizukawa, Yshinobu Andou (Shibaura I. T.)

本研究では、遠隔操作ロボットにおける遠隔地の空間情報の円滑な提示のためにセンサ情報をFPGAにより操作者に解りやすく処理をすることとした。本発表では遠隔操作ロボット搭載のセンサとセンサに対するFPGAの処理内容について述べる。

To acquire information in the remote place smoothly with a remote-controlled robot, sensor information is processed with FPGA. This paper is being written about the processing of FPGA.

1P2-S-038

RTミドルウェアのメディアアートへの応用

パーソナルなコミュニケーションメディア: Small Connection

Media Art Application of RT Middleware

Personal Communication Media: Small Connection

安藤慶昭(産総研), 小川秀明(慶応大)

Noriaki ANDO (AIST), Hideaki OGAWA (Keio Univ.)

- ・RT(Robot Tech.) および RT ミドルウェアのメディアアートへの応用。
- ・RTを応用したメディアアート作品「SmallConnection」の制作を行った。
- ・RTミドルウェアのインテグレーション機能についての議論を行う。
- ・RT(Robot Tech.) and RT-Middleware were applied to a media art work.
- ・As a media art work "SmallConnection" was developed based on RT.
- ・From the work process, the system integration issue was discussed.