

RSJ2010 チュートリアル

「インターネットを利用したロボットサービス基盤としての RSNP 講習会」

日時： 9月23日（木・祝） 13:00-14:30

場所： 名古屋工業大学 52号館5217室（第C室）

企画： 日本ロボット学会 ネットワークを利用したロボットサービスとサービスロボット研究専門委員会

協力： ロボットサービスイニシアチブ(RSi)

概要：

ネットワークを利用したロボットサービスとサービスロボット研究専門委員会は、ロボットサービスとサービスロボット用アプリケーションの拡大を目指して2010年3月に発足した。研究会では、ネットワーク技術や通信プロトコルの仕様、ネットワークサービスにおけるロボットの活用、新たなサービスロボットのアプリケーション、さまざまなロボットの標準規格との連携などについて調査・研究を行っている。本チュートリアルでは、サービス開発基盤の利用方法を紹介し、ロボットクライアント作成の実習を行う。

ロボットがインターネットにアクセスするため基盤として、ロボットサービスイニシアチブ(RSi)は Robot Service Network Protocol (RSNP)を策定しライブラリを開発して普及に努めている。今回のワークショップではRSiの協力を得て、RSNPライブラリの紹介とサービスの作成例を示し、実際に参加者にロボットクライアントを作成してもらいながら、RSNPライブラリの使い方を学習する。

なお、本チュートリアルは、ロボット学会学術講演会のOS「インターネットとロボットサービス～新しいロボットサービスとRSiの取り組み～」に連続して開催する。

プログラム：

(9:30-12:00 ロボット学会学術講演会 OS「インターネットとロボットサービス」)

13:00-13:15 RSNPライブラリとサービス作成例 村川賀彦(富士通研)

(概要) サービス開発の基盤として、ロボットサービスイニシアチブ(RSi)で策定した Robot Service Network Protocol (RSNP)に基づき実装したライブラリの説明とライブラリを利用したサービスの作成例について紹介する。

13:15-14:30 RSNPライブラリを利用したロボットの開発 土屋陽介, 加藤由花(産技大)

(概要) 参加者の方に持参頂いたノートPCとUSBカメラを用い、実際にロボットクライアント(RSNPの見守りサービスに接続するクライアント)を作成しながら、RSNPライブラリの使い方を学習する。ロボットクライアントは、ロボットの状態を定期的にサーバへ通知する機能、USBカメラで撮影した画像を定期的にサーバに送信する機能を持ち、撮影した画像はRSNPサーバ上に実装されたロボットおでかけマップからの参照が可能である。

注意事項：

チュートリアルに参加される方は、ノートPC(WindowsXP以降、無線LAN等でインターネットに接続すること)とUSBカメラ(ノートPC内蔵カメラでも可)をご持参ください。会場にノートPCも若干数用意する予定ですが、台数に限りがありますので、できるだけご持参ください。

また、RSNPライブラリの配布(チュートリアルでご利用いただいたものを持ち帰る)には、RSiに入会いただくとともに使用許諾に同意をいただく必要があります。入会申込書と使用許諾書はRSiのホームページ(<http://www.robotservices.org/>)からダウンロードできます。