

オープン・フォーラム 2004

文/(有)ニコ まつばら たくや
松原 拓也

2004年7月21日、ERF主催による「ERFオープン・フォーラム2004」が開催された。会場となったTEPIA(東京都港区)の会議室には約100名のロボット関係者が集まり、4時間半にわたる発表の中、熱心に耳を傾けていた。



「ERF」とは何か？

「ERF」は「エンタテインメント・ロボット・フォーラム」の略で、会員は玩具・ゲーム・家電・機械メーカー(30社)などのロボット開発者、計80人で構成されている。

ERFの会合内容は主に、討論や見学会や懇親会などの情報交換。会員専用の「クローズド」が主体で、2000年の第1回から、すでに31回(!)を数えている。会社間のワクを越え「ギリギリの情報開示ができる場を作りたい」との理由から、経営者や管理職・宣伝広報担当者は会員から除外されている(そして、マスコミもお断り)

一方、一般参加可能な「オープンフォーラム」は年1回の開催ペースで、今回の「オープンフォーラム2004」で5回目。開催当日は、ERFのメンバーによる最新ロボットの情報が発表された。



三菱重工業株式会社の鈴木純二氏

刃物)の安全確認機能など、残る課題も多いらしい。「wakamaru」の発売時期は2005年春以降、価格は100万~200万円を予定している。



「wakamaru」の初期イメージ。現状との違いから、開発の苦労がうかがえる

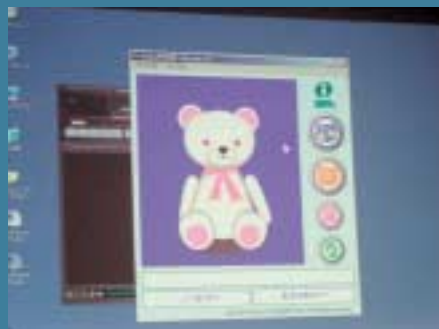
など、改造しやすい余地をあえて残しているという。SDKの登場で「IPロボットフォン」の利用範囲が急速に広がるかもしれない。

対応OSはWindows、開発環境はVisualStudio.NET 2003(C++/C#/Basic)

SDKは、同社のwebサイト(<http://www.iwaya.co.jp/>)にて8月中に公開される予定だ。



イワヤ株式会社の中野殖夫氏



「IPロボットフォン」のパソコン用プログラム。ロボットの実機がなくてもパソコン上で動きを再現可能

「wakamaru」誕生秘話？

三菱重工業でマーケティングを担当している鈴木純二氏から「wakamaru」の開発経緯と現状が発表された。

「wakamaru」の企画は、当時、社内で募集した新規事業のアイデア(1800件)の中の1つが始まり。途中、紆余曲折があったのか、「wakamaru」の初期の構想は現在の形と似ても似つかない。カエル風のデザイン、胴体の表示パネル、ユーザーと視線をあわせるために背伸び機構、ロング缶をつかむためのマニピュレータ(手・腕)など、ボツ案も興味深かった。

あと、「wakamaru」には他部門の技術(原子力発電所のメンテナンス技術、ナンバープレートの読取り技術、監視カメラの追跡技術、魚ロボットなど)が転用されているという。さらに、ユーザーの顔を識別する技術や、天井をとらえたカメラ画像から部屋の位置を認識する技術が公開された。

「wakamaru」のコンセプトは、「24時間・365日家族とともに暮らすロボット」。最後に「wakamaru」が家族の一員として活躍するイメージビデオが上映されたが、台所(火気や

「IPロボットフォン」に SDK登場

イワヤの中野殖夫氏から「IPロボットフォン」と、その開発キットである「RobotPhone SDK(ソフトウェア開発キット)」が発表された。

「IPロボットフォン」は、「くまのヌイグルミ」型のロボットによるIP電話で、ロボットが動き(6自由度)を通じてコミュニケーションをはかれるのが特徴。同製品は、東京大学・館研究室の「RobotPHONE」の技術提供によって開発されている。

「IPロボットフォン」の価格は1体19,800円、2体セットが38,000円となっている(通話には、インターネットのブロードバンド回線とパソコンが必要)

今回、発表された「RobotPhone SDK」を使うことで、ユーザーはロボットの制御プログラムを開発できるようになる。これによって、ゲームやマルチメディアタイトルの入出力デバイスとして利用可能だ。制御はAPIを通じて行うが、動作ファイルで受け渡す高レベルな関数から、直接制御する低レベルな関数までを用意しているとのこと。さらにロボット自身に搭載された、通信ポートや出力ポート

「RoboLink」で ロボットがつながる

富士通大分ソフトウェアラボラトリーとどきの十時伸氏から、「RoboLink」の活動状況が発表された。

「RoboLink」とは、ロボットとのネットワーク・コミュニケーションを実現するRoboLinkプロトコル(通信規格)のこと。なお、同技術を推進するための組織「ロボットリンクコンソーシアム」は、ERFの分科会という位置付けになっている。

「RoboLink」の発想は、「ロボット同士が繋がってたら、とても面白いことが起きるんじゃないか」というところから出発している。この発想は討論の中だけのモノだったが「せっかくだから作って動かしたい」という思いから、仕様を具体化。2001年開催の「国際ロボット展」にはすでにデモンストレーションが行われた(当時の接続ポートはUSB)