

NOS (Not ROS)

～ROSを使わないロボット開発技術～

武内 晋哉 – Shinya TAKEUCHI

<http://www.shinya-t.tokyo/>



このライティング・トークの目的

私はROSを使わないで、人間型ロボットを開発している



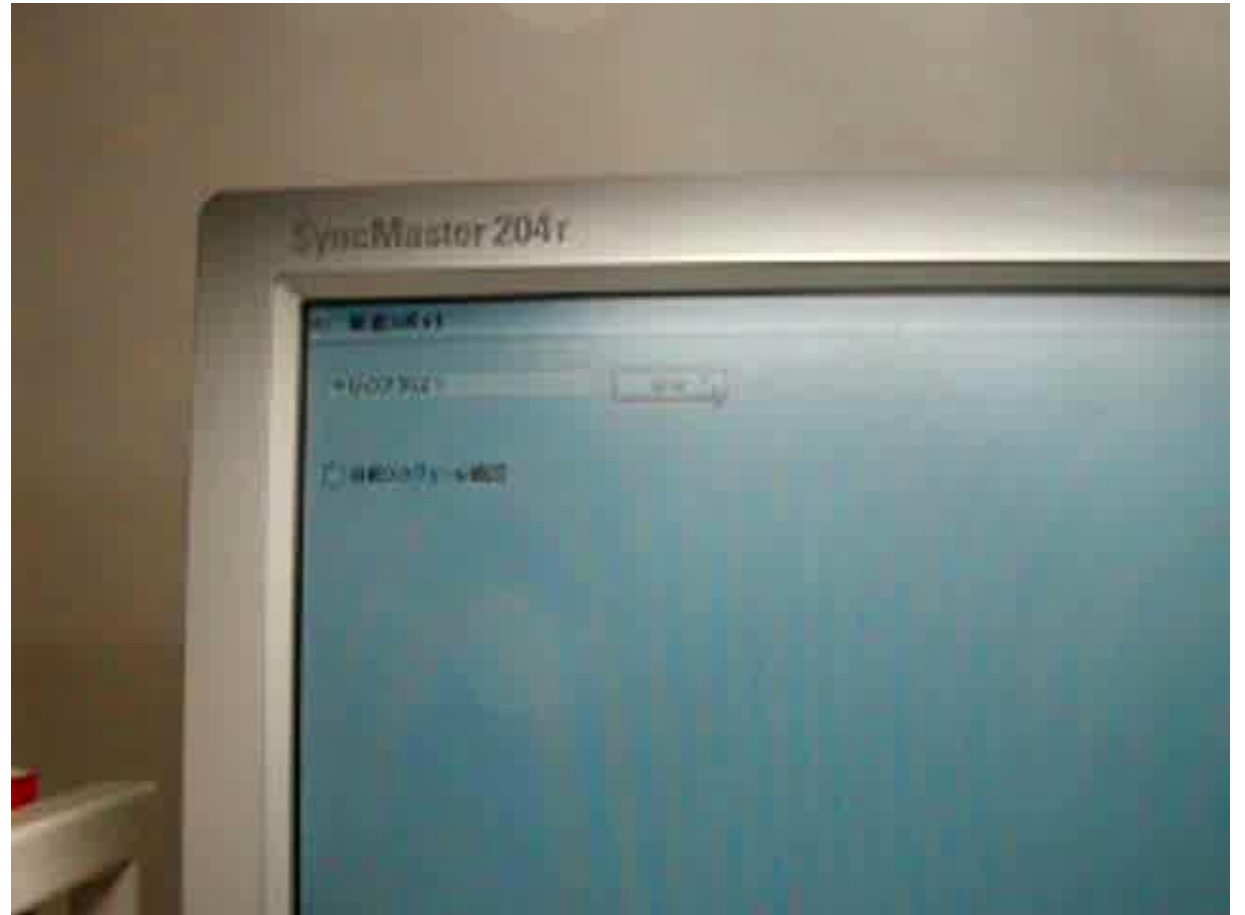
- ・ ROSは**コンピュータープログラミング**に傾倒している
 - ・ ロボットのプログラミングは、**GUI**でできる？
 - ・ **ハードウェア(HW)の開発**もした方がよい

ROS技術も含めて、皆様の意見を聴きたいです



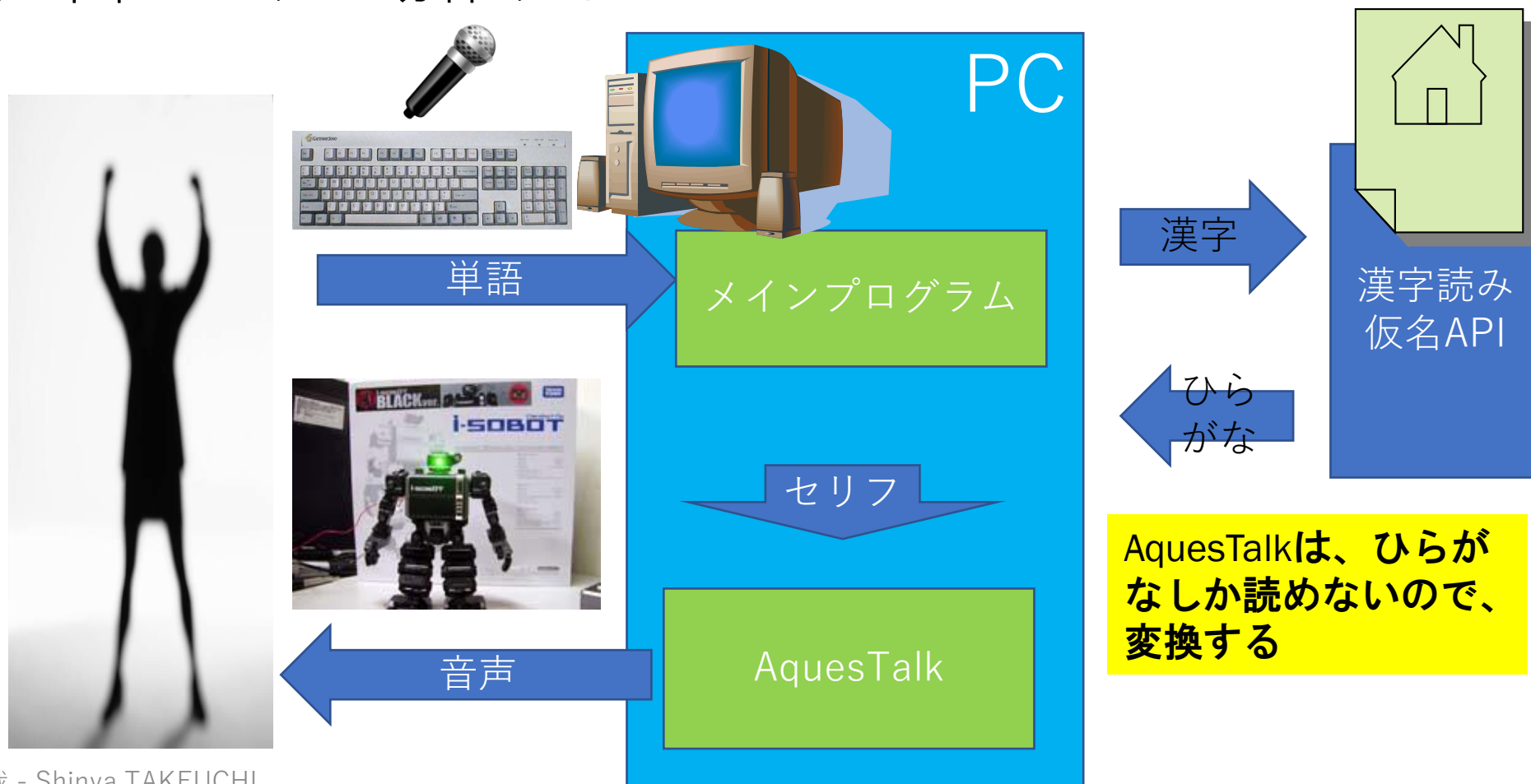
気象予報士ロボット

「今日の天気は？」
ボタンを押すと
i-SOBOTが
お辞儀をしながら、
今日の天気を読み上げる



仕組み (1/2)

- 次の図のように動作する



仕組み (2/2)

次の手順で動作する

1. ユーザが文字または音声を入力
2. ネット上から、情報をダウンロード
3. 文字コードの変換
4. 構文解析
5. 発声

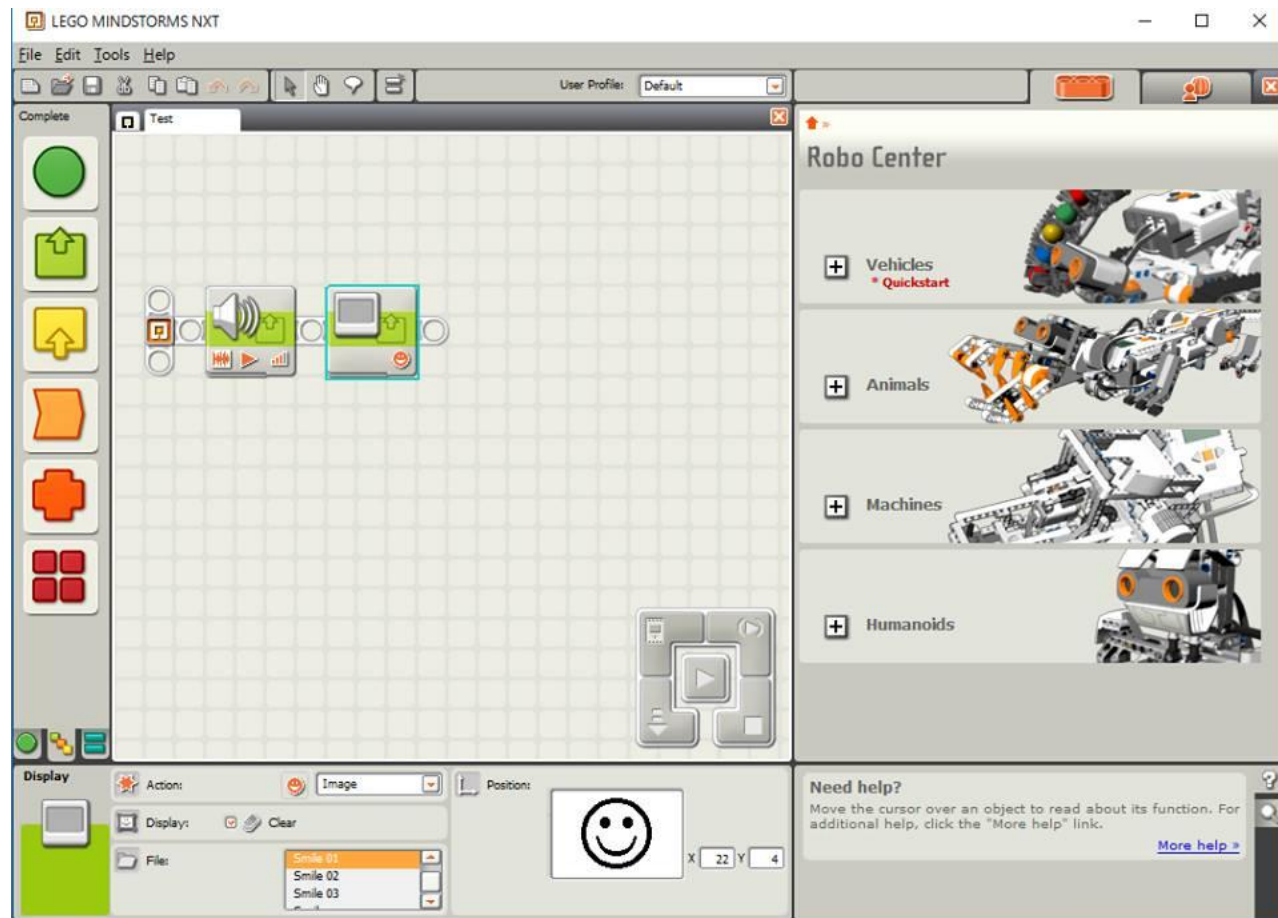


レゴマインドストームの組立と動作



プログラミング(GUI)

ロボットの
プログラミングは
GUIで大体できる？



AKI-H8/3067Fのロボット基板への実装

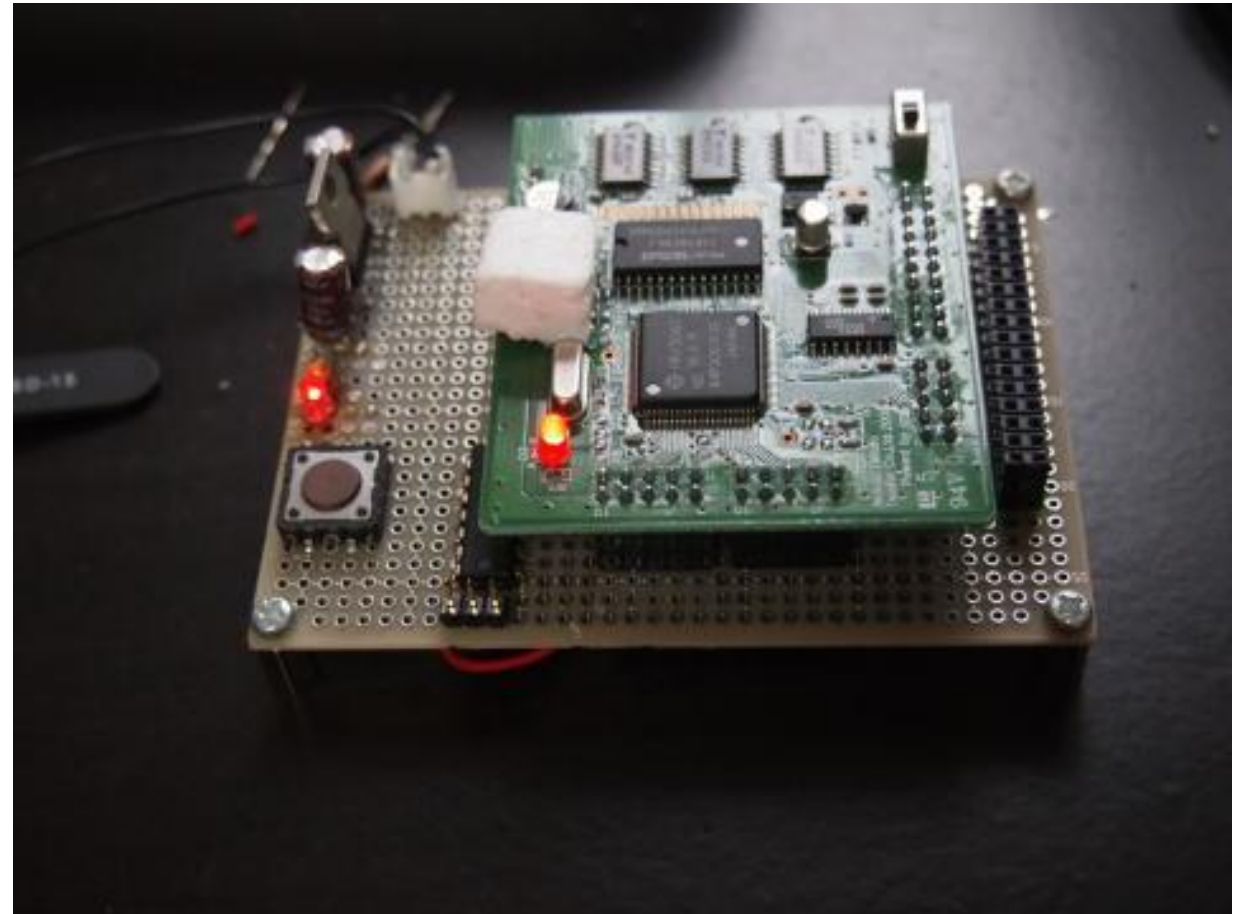
ロボット用
マイコンの
実装

→

将来は

- ・ 動力
- ・ 筐体

も作りたい



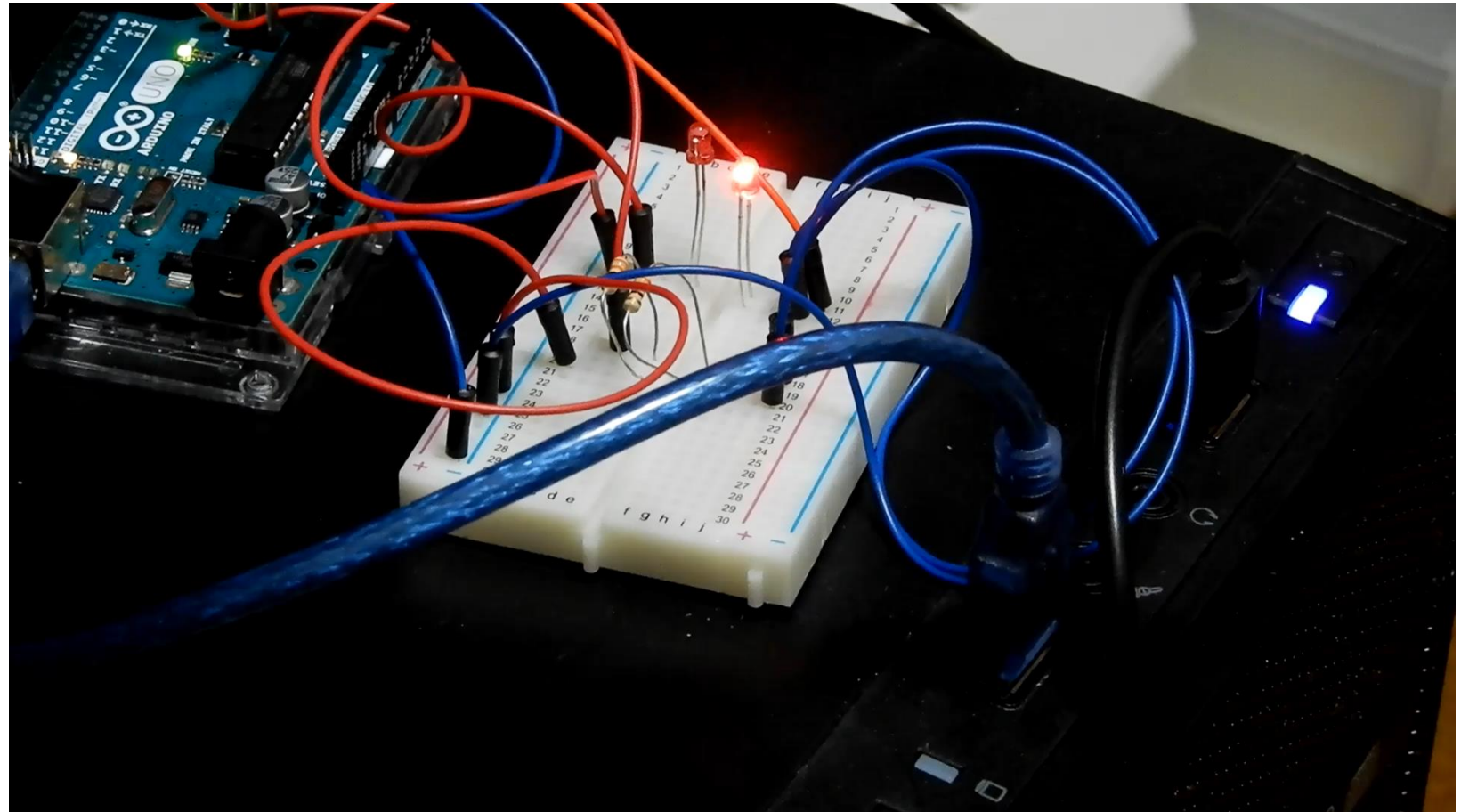
Arduinoによるロボット製作

Arduino

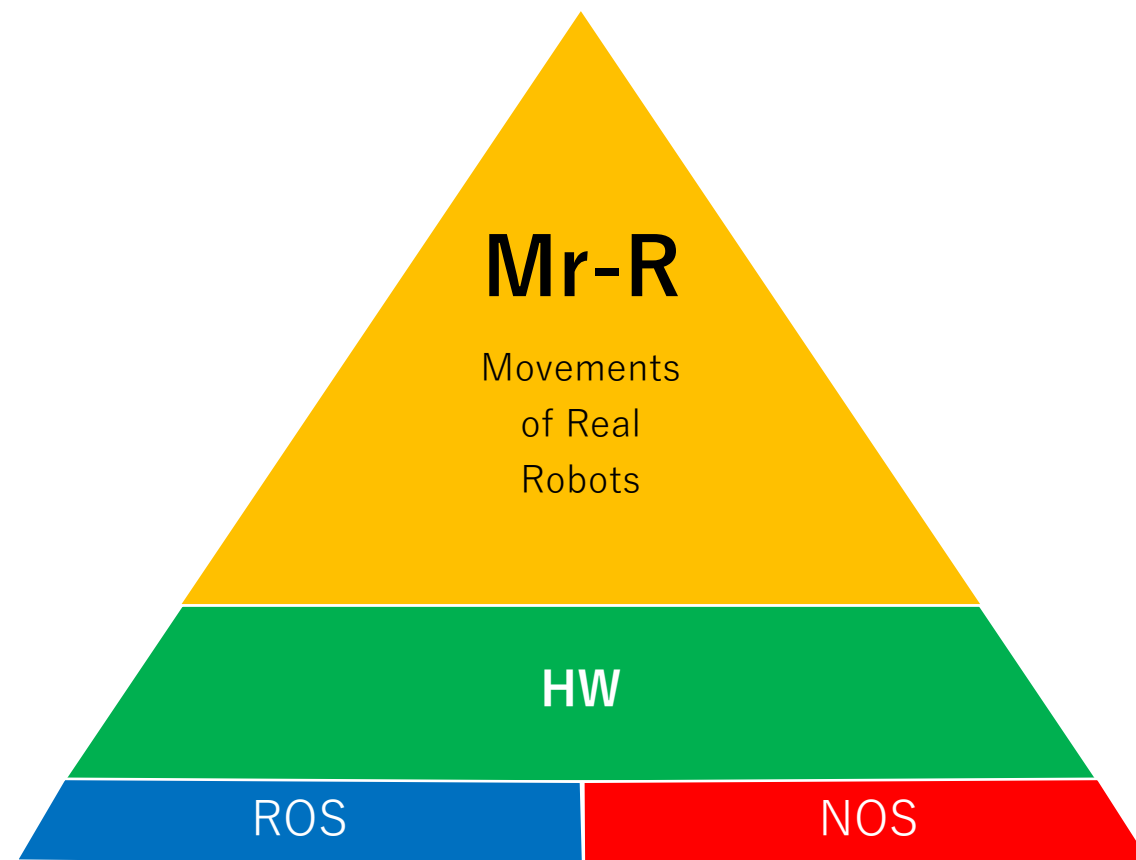
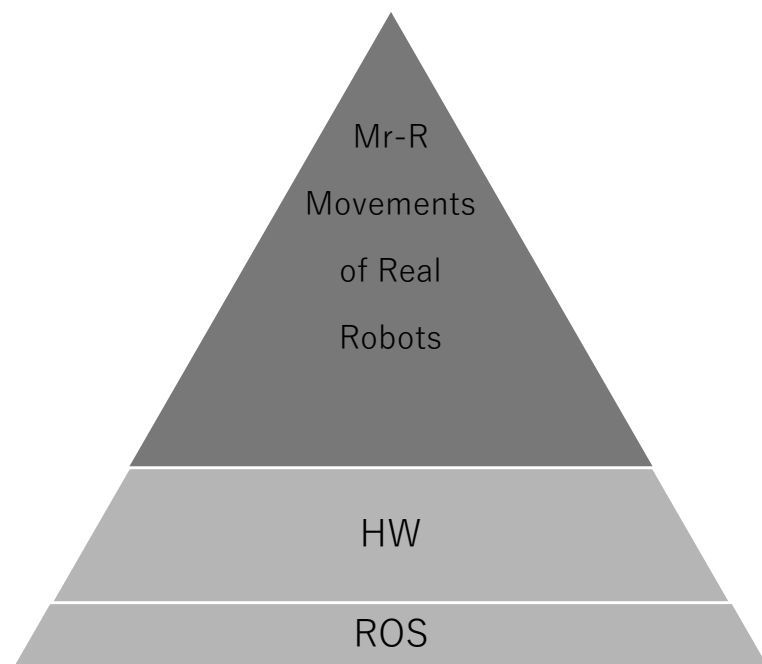
の動作テスト



今後、**動力の制御**
に応用したい
(sketch使用)



これからのロボット開発（イメージ）



質疑応答

ご質問があれば、
気軽にして下さい

私も参考に
したいです

<http://www.shinya-t.tokyo/>
検索ワード: 「武内晋哉」

