



平成17年 6月3日

各 位

会社名 株式会社 セ ッ ク
代表者名 代表取締役社長 矢 野 恭 一
(コード番号: 3741)
問合せ先 取締役経理部長 秋 山 逸 志
(TEL. 03 - 5458 - 7727)

愛・地球博向け「ミドルウェア利用ロボットシステムの研究開発」の合同デモ用ソフトウェアを開発

株式会社セック(代表取締役社長:矢野恭一)は、現在開催されている日本国際博覧会「愛・地球博」(2005年3月25日~9月25日)向けに 電気通信大学、名城大学、芝浦工業大学が開発している「ミドルウェア利用ロボットシステムの研究開発」の3者統合デモ部分を受注し、各大学が開発した複数のロボットが連携・協調してデモンストレーションを行うためのシステムを開発しました。

「ミドルウェア利用ロボットシステムの研究開発」は、新エネルギー・産業技術総合開発機構(NEDO: New Energy and Industry Technology Development Organization)の委託事業「次世代ロボット実用化プロジェクト」(平成16年度~平成17年度)のプロトタイプ開発支援事業として、3大学が協力して開発を進めているものです。

「愛・地球博」のプロトタイプロボット展(2005年6月9日~6月19日)に、コンベンション施設「モリゾー・キックロメッセ」を特別会場として展示、デモンストレーションを実施します。

また、「ミドルウェア利用ロボットシステムの研究開発」の内容は、「ロボティクス・メカトロニクス講演会2005 - 生活を支援するロボメカ技術のメガインテグレーション - (ROBOMECH2005 in Kobe)」において、3大学と共同で、ポスターセッションにて発表します。

セックは、「ミドルウェア利用ロボットシステムの研究開発」において、ロボット向けの標準通信インタフェースであるORiN(オンライン)を利用して、複数のロボットの統合管理・制御機能と、当社LBSソリューション(Location Based Services)を適用したロボット位置情報表示機能のソフトウェアを開発しました。

今回開発したソフトウェアは、当社が得意とするORiNやオブジェクト指向開発などの技術を適用することで、個々のロボットに依存しない汎用的なものとなっています。

セックは現在、ロボットテクノロジーに関する標準化活動に貢献すべく、ORiN協議会(Open Robot/Resource interface for the Network)、RSi(Robot Services initiative)および、RTミドルウェアプロジェクトに参加し、ロボットソフトウェアの共通化を目指して活動しています。

今後もセックは、ロボットテクノロジーにフォーカスをあて、今後のビジネス拡大を目指したいと考えています。

以上