

平成17年12月28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)

### NEDO「次世代ロボット共通基盤開発プロジェクト」の委託先として採択

株式会社セック(代表取締役社長:矢野恭一)の参画するコンソーシアム(代表:富士通株式会社、東京大学、首都大学東京、電気通信大学、株式会社ビジネスデザイン研究所、株式会社セック)は、独立行政法人 新エネルギー・産業技術総合開発機構(「NEDO 技術開発機構」)の委託事業である「次世代ロボット共通基盤開発プロジェクト」(平成17年度~平成19年度)の研究テーマ「画像認識用デバイス及びモジュールの開発」の委託先として採択されることとなりました。

「次世代ロボット共通基盤開発プロジェクト」は、次世代ロボットの開発を効率化し、普及を促進するためのプロジェクトです。画像認識や運動制御などのロボットの主要なパーツをモジュール化し、これらを統合する共通化・標準化の技術開発を行い、ロボットの共通基盤を整備することが主な目的です。このプロジェクトは、画像認識用モジュールの他に、音声認識用モジュール、運動制御用モジュールの3つからなり、当社が参画するコンソーシアムは、画像認識に関する開発を担当します。

本コンソーシアムが提案した「画像認識用デバイス及びモジュールの開発」では、下記の開発を行います。

- 画像認識用デバイスとして、画像認識 LSI の開発。  
この LSI は自律機能、対人安全性確保、対人コミュニケーションに必要とされるものです。
- 上記 LSI にソフトウェアを搭載し、ロボットに組み込めるようにするための画像認識用小型ボードモジュールの開発。

さらに、当該モジュールを実証用のロボットに組み込み、有効性の検証を行います。

セックは、「画像認識用デバイス及びモジュールの開発」において、画像認識用モジュールへの RT ミドルウェア(注1)の実装を担当しています。RT ミドルウェアを利用することで、ネットワークを介したモジュールへのシームレスな接続の機能を実現いたします。さらに、画像認識用モジュールの機能を、オープンな規格に則ったインタフェースで公開することにより、画像認識用モジュールの適用システムが増加し、再利用効率が高まることが期待されます。

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、RT ミドルウェア関連の検討委員会に参加し、各種仕様への提案、ロボットソフトウェアの標準化を目指した活動、これらを使った研究開発に取り組んでいます。今後もセックは、ロボティクスにフォーカスをあて、更なるビジネスの拡大を目指して参ります。

#### (注1) RT ミドルウェア

RT (Robot Technology) ミドルウェアは、ロボットを構成する要素(アクチュエータ、センサなど)や、ロボットを制御するソフトウェアを、コンポーネントとして部品化するための技術です。RT ミドルウェアを利用することで、部品化されたソフトウェアコンポーネントを組み合わせるだけで、多様な機能を持つロボットシステムを容易に構築することができます。

[新エネルギー・産業技術総合開発機構 \(NEDO技術開発機構\)](#)  
[次世代ロボット共通基盤開発プロジェクト](#)  
[RTミドルウェアプロジェクト](#)

以上