

NUVO

# ソースコード公開プログラム お申込み受付中!



本プログラムは、2005年以来4年間の販売実績と、家庭向けとして高い完成度を誇る二足歩行ロボットnuvoの、ソフトウェアAPI、及びソースコードを開示し、ロボットの研究を支援しようという取り組みです。特に、コンピュータサイエンス、ITといった情報系や人工知能分野における研究用プラットフォームとしての活用を見込んでいます。本取り組みにより、家庭用ロボットをはじめとするサービスロボットの研究開発の促進と、キラーアプリケーションの開発へつながることを目指しています。(詳細な資料はこちらでご覧いただけます：[http://nuvo.jp/open/nuvo\\_open.html](http://nuvo.jp/open/nuvo_open.html))

## <研究・教育内容の例>

トピック	研究・教育内容の例
群ロボット/分散協調制御	<ul style="list-style-type: none"> <li>複数ロボットシステムの協調制御における全体効率の向上性の研究</li> <li>自律移動ロボット群による環境に適応した隊列行動の研究</li> <li>マルチエージェント環境における学習問題の研究</li> </ul>
情報家電のコントロール (ホームエージェント)	<ul style="list-style-type: none"> <li>情報家電操作のための対話的インタフェースにロボットを応用する研究</li> <li>センサネットワークとロボットとの連携動作による家電遠隔操作</li> <li>生活支援ロボットとロボット情報家電の協調</li> </ul>
ヒューマンインタフェース	<ul style="list-style-type: none"> <li>ロボット操作におけるヒューマンインターフェイス</li> <li>遠隔操作のためのヒューマンインタフェース研究</li> <li>ヒューマンインタフェースにおける、人-ロボットの対話効果の検証</li> </ul>
ライフログ収集	<ul style="list-style-type: none"> <li>ロボットを用いたライフログデータ収集と対話によるライフログ検索</li> <li>ウェアラブル、ユビキタス、ロボット異機種からのライフログ収集、統合の研究</li> </ul>
人工生命	<ul style="list-style-type: none"> <li>人工生命のペットロボットへの応用</li> <li>機体を持った人工生命の外界からの環境情報が与える影響に関する研究</li> </ul>
音楽検索	<ul style="list-style-type: none"> <li>ユーザの心理的考慮した感性による音楽検索システムの研究</li> <li>音楽検索におけるインタラクティブ性の適用</li> </ul>
マスタ・スレーブ	<ul style="list-style-type: none"> <li>マスタ・スレーブシステムのロバスト制御</li> <li>歩行へのマスタ・スレーブシステムの適応</li> </ul>
歩行アルゴリズム開発	<ul style="list-style-type: none"> <li>リアルタイム歩容生成</li> <li>不整地歩行アルゴリズムと、外乱等に対して歩行の安定化を図る研究</li> </ul>



組立講習会の風景(2008年8月実施)

## ■nuvoソースコード公開プログラム パッケージ価格 257,250円

1. nuvo本体 168,000円
2. プログラムコンテンツ 89,250円

### 内訳

- ・3日間の講習  
(nuvoのシステム概要、分解・組立、歩行調整、メンテナンス)
- ・ソフトウェアAPI
- ・ソースコード
- ・電気回路図
- ・nuvoコミュニティ参加ID

※1つのIDで3台のnuvoまでご利用頂けます。

お問合せ、お申し込み

株式会社ゼットエムピー

TEL: 03-5802-6901 または E-mail: [info@nuvo.jp](mailto:info@nuvo.jp)