

ROS 2対応 研究開発用台車ロボット および LLMによる自動対話を行うコミュニケーションロボット

概要

運搬やコミュニケーションなど、幅広い領域の研究開発で利用されている研究開発用大型台車シリーズが、ROS 2に対応しました。産業利用も見据えた最新のオープンソースソフトウェア環境で、台車ロボットを使用した課題解決に貢献します。また、着ぐるみロボット「くるみちゃん」をLLMと連携し、ユーザーと自然な対話を行うデモを展示します。

特徴

- 十分な可搬性能、わかりやすい操作系といった特徴はそのままに、「メガローバー Ver.3.0」をはじめとするシリーズ中核モデルがROS 2に対応しました。
- micro-ROSを採用しており、ユーザーにてファームウェアを改造することで、様々な機能を追加することができる高い拡張性を備えています。
- ROS 1と比較すると、通信途絶後の自動復帰や、トピック配信周期の安定化など、全体的にロバスト性が向上しています。
- コミュニケーションロボットにおいては、据え置き型ロボット「くるみちゃん」とLLMの連携により、従来よりもさらに自然な対話感を実現しています。

今後の展開

- 本アップデートおよび実装を通して、ロボットが活躍できる場をいっそう拡大させると共に、数多くの研究、開発プロジェクトをさらに加速、深化させていくことを支援してまいります。

テーマ「ともに究め、明日の社会を拓く」との関連

- 安定して使いやすい研究開発用ロボットを供給することで、警備や運搬、アバターといった多様なシーンにおけるロボットの社会実装を強力に支援してまいります。

