

# RTMによるカメラマンロボットの動作確実性の向上

生田目祥吾 藤本 一真 松日楽信人(芝浦工業大学)



## 概要:

ロボット動作時の信頼性を高めるRTCを公開する。  
また、昨年度のRTMC2013で公開した「写真撮影  
RTC群」について 実際のデモンストレーションでの動  
作を通して得た問題点を改善したRTCを公開する。

## 特徴:

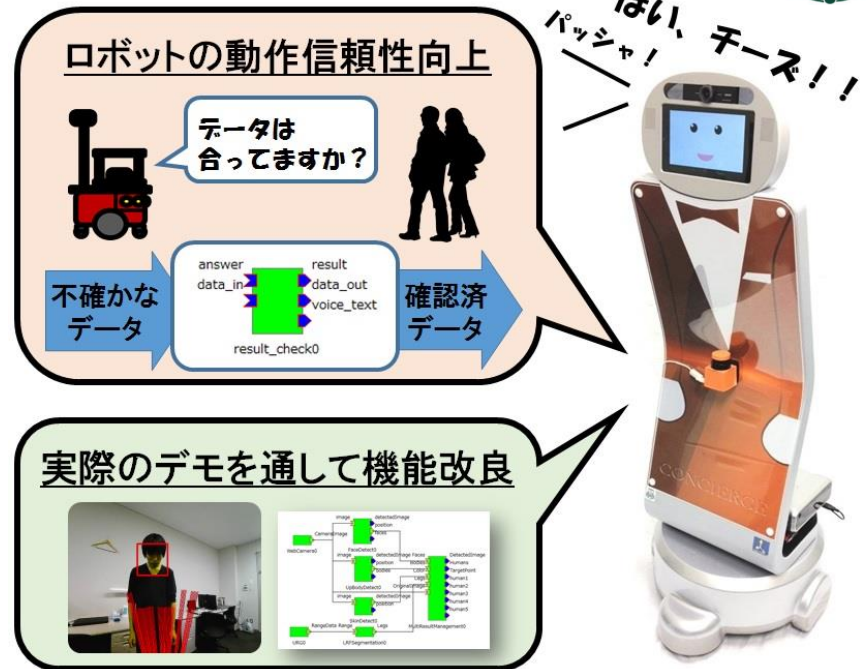
- ◆ 入出力データ型を簡単に変更可能で再利用が容易
- ◆ サービスロボットや展示会でのデモなど、より確実に動作させたい場合に有用
- ◆ 既存システムのポート間に挿入するだけで機能する

## インターフェース:

計測結果確認RTCはコンフィギュレーションで指定したデータ型を入出力とし、データを取得するとTimedString型で計測内容の確認メッセージを出力する。またTimedBoolean型で正誤判断結果を受け取り、結果に応じて確認したデータの内容を出力する。  
(動作環境: OpenRTM-aist-1.1.0)

## ライセンス(公開条件):

修正BSDライセンスを適用します。



## 連絡先:

芝浦工業大学 知能機械システム研究室  
〒135-8548 東京都江東区豊洲3-7-5  
e-mail: md13052<at>shibarura-it.ac.jp

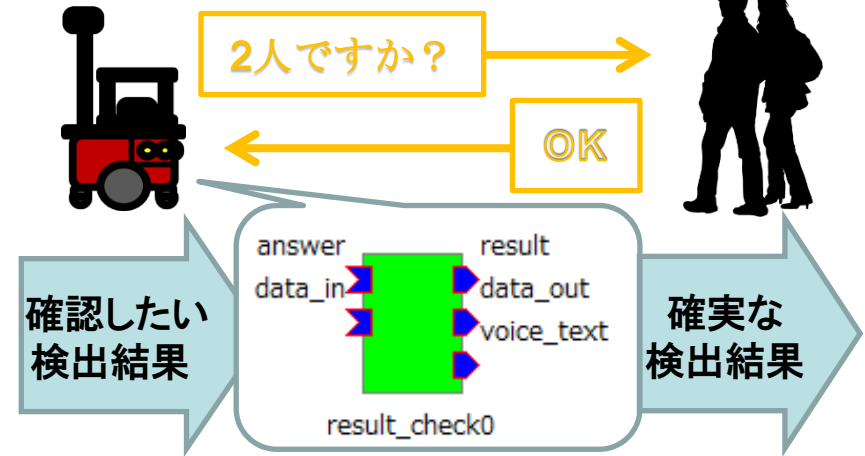
URL: <http://www.meo.shibaura-it.ac.jp/matsuhira/RTM.html>

プロジェクト番号: contest2014\_11



# ロボットの動作確実性を向上させるRTCとして 「計測結果確認RTC」を開発

機能: 入力データが正しいか確認する機能を提供  
 入力: 確認したいデータ (可変データ型)  
       データの正誤判断結果 (TimedBoolean)  
 出力: データ確認音声テキスト (TimedString)  
       正しいと判断されたデータ(可変データ型)  
 入出力のデータ型はコンフィギュレーションで  
 可変的に設定可能



# 昨年度公開したRTCでデモを実施、得られた問題点に対して 「ロバスト人検出RTC」で人検出の精度を向上させた

機能: 周囲に存在する人の位置・身長を推定  
 入力: カメラ画像 (CameraImage)  
       LRFの距離データ (RangeData)  
 出力: 検出された人の位置と身長 (TimedPose3D)  
       全計測結果を描画した画像 (CameraImage)  
 「顔」「上体」「肌色」「距離データ」といった4種類の計  
 測情報を組み合わせる

