

EV・次世代モビリティの研究開発を加速する RoboCar®とVRのコラボレーション

2010年11月18日
株式会社ゼットエムピー
今西 暢子

1 会社紹介

ゼットエムピーの概要

◆JST発ベンチャー
文部科学省所管、科学技術振興機構（JST）の研究成果である人型ロボットPINOを商業化するために、2001年1月設立。

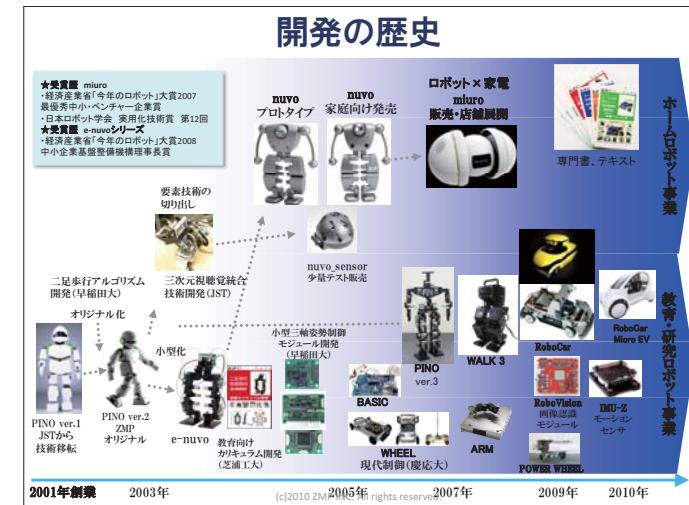
◆創業理念
「ロボット技術やサービスで、楽しく便利なライフスタイルの創造を提案する」

会社名：株式会社ゼットエムピー
所在地：東京都文京区小石川5-41-10
代表取締役社長：谷口 恒
資本金：30,000,000円
納入実績：3,300台

PINO **morph**

Confidential ©2010 ZMP INC.

3



2 ロボット技術×自動車＝ カーロボティクス・プラットフォーム

実車サイズ 超小型電気自動車 RoboCar® Micro EV

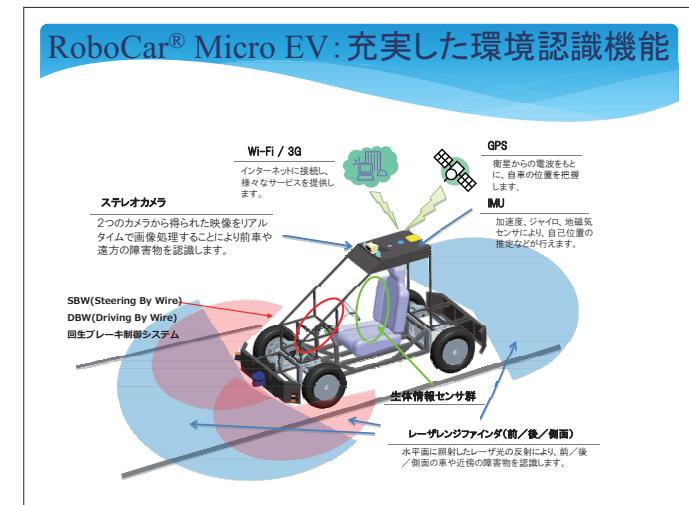
■特徴

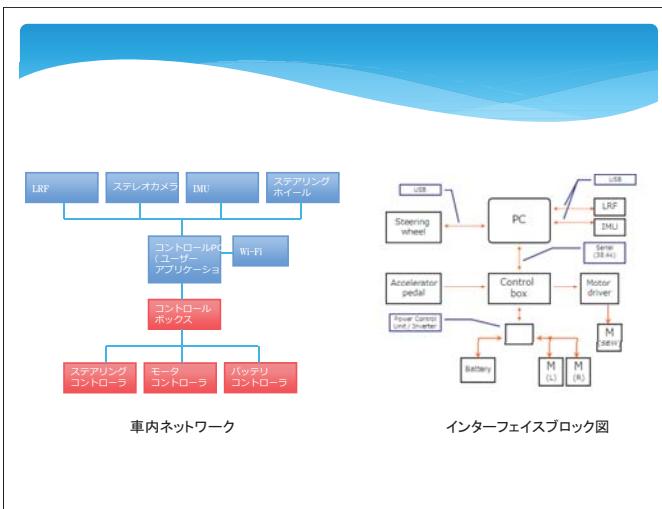
- バイワイヤ化
- 一人乗りの超小型電気自動車(※二人乗りへのカスタマイズも可能)
- ベース車体にご希望に応じてセンサ類をシステムインテグレーション

自動運転、自動駐車、運転支援等の研究開発が可能な次世代モビリティ研究開発用プラットフォーム

電気自動車の差別化に！

5





リアルタイム画像認識モジュール RoboVision

■特徴

- 画像認識アルゴリズム検証のオールインワン環境。IMAPCARプロセッサによる高速並列処理を高級言語(C言語)で開発可能
- ステレオカメラと、バッテリー駆動可能な自律移動システムなどに使用する上位システム(CPUボード/Linux)とを一体化
- レンズゆがみ補正のライブラリ/ツールを付属。ユーザーによるステレオ処理のカスタマイズ/実装も可能
- シミュレーション環境としてGUIを備えたソースレベルデバッガを用意。各種(外部変数)パラメータを実時間で実行し、結果画像を見ながら調整が可能

■導入事例

- 移動体のビジョンシステムとして(自律搬送台車、気球、ホバークラフト、等)
- 人間の動きを計測しジェスチャ認識。
- など

PC
USB
Steering wheel
Accelerator pedal
Power Control Unit / Inverter
Battery
M(L)
M(R)
M(serv)
Serial (RS422)
I2C
IMU
LRF
Stereo Camera
GPS
Control PC (User Application)
Control Box
Motor driver
Steering wheel
Accelerator pedal
Power Control Unit / Inverter
Battery
M(L)
M(R)
M(serv)

9軸ワイヤレスモーションセンサ e-nuvo IMU-Z

■特徴

- 3軸加速度センサ、3軸角速度センサ、3軸地磁気センサ搭載
- 地磁気センサの組み合わせにより、静的・動的な状態で絶対角の計測が可能
- 小型、ワイヤレス
 - 小型であり、Bluetoothにより無線通信可能なため、取り付け対象や位置を選ばない。有線(CAN)でも接続可能
 - 対象の運動性能への影響をしない軽量さ
- 充実した開発環境 (SDK)
 - Windows .NET上のライブラリ(フィルタ/姿勢推定器、運動学、3Dグラフィクス)を提供。
 - Windows7「Sensor & Location Platform」にも対応。(Windows XP SP3、VISTA SP1でも動作)
- すぐに使える3Dアプリ
 - 人間の上半身モーションのキャプチャデータをリアルタイム3D表示
 - センサ単体での絶対姿勢を表示する3Dビューフ

■用途

- 3次元動作計測、カメラを使用しない人体計測・モーションキャプチャツールとして
- 人間情報の研究、センサネットワーク研究、ユーザインターフェース研究、など

■導入事例

- ドライバーの運転姿勢検知、リハビリテーションの効果検証、歩行の解析、移動体の慣性航法装置、など

(c) 2010 ZMP INC.

CO₂センサモジュール e-nuvo CO₂ SEN

CO₂濃度の計測が可能な小型センサモジュールです。PCへの接続や、機器への組み込みができます。施設や車内の換気システムの研究開発や、センサの学習などにお使いいただけます。

■特徴

- ロボットや機器に組み込み、CO₂濃度を測定可能
- CO₂濃度を取得／利用するアプリケーションの開発が可能
- ネットワーク経由で複数拠点でのCO₂濃度測定も可能(受託開発)
- 複数拠点での測定につきましては、お問い合わせください

■用途

- 研究開発
 - 公共施設、オフィス、野菜工場、医療施設などの換気システムの研究開発
 - 自動車の自動換気システム、ドライバーの居眠り防止
 - 石油ストア、ガスレンジ、換気扇、エアコン、空気清浄機等の機器における換気監視
- 教育
 - センサ活用方法の実習
 - モータ制御学習キット「e-nuvo BASIC」と接続し、CO₂濃度に応じたモータ制御の学習などが可能

(c) 2010 ZMP INC.

ワイヤレス心電計 e-nuvo ECG

■特徴

- 約12gと小型軽量でワイヤレス。被験者の負担を軽減。
- ボタン電池で連続48時間の計測が可能。自動通信回復機能あり。
- 電極をつけて胸部に装着、スイッチを押すだけで計測開始。
- 3軸加速度・温度センサも搭載。姿勢や運動も遠隔計測。

■用途例

- ロボット工学・医用生体工学・福祉工学
 - 生体モニタリング、人体計測、睡眠研究。
(筋電の計測の際はご相談下さい)
- 自動車、EV、次世代モビリティ
 - ドライバーの心電計測、健康状態の計測に。
- ヘルスケア
 - 在宅時、リハビリ時、運動時の生体モニタリングに。
 - 健康管理、フィットネスに

(c) 2010 ZMP INC.

カーロボティクス・プラットフォーム RoboCar® 1/10

■特徴

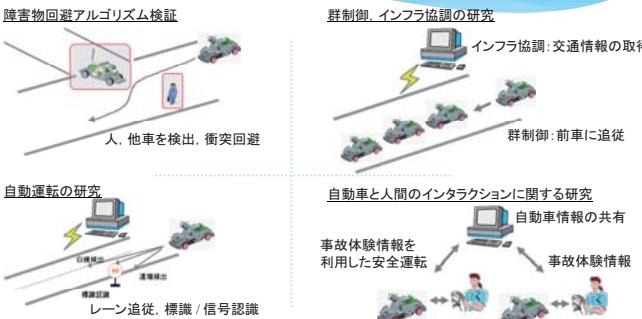
- 1/10サイズの自動車にコンピュータとセンサ類を搭載
- ステレオカメラによるリアルタイム画像認識機能搭載(ルネサスエレクトロニクス社IMAPCAR採用)
- 低コスト・省スペースで手軽に研究開発が可能

■用途

- 自動運転等のカーロボティクス、先進安全自動車(ASV)、ITS、無人搬送車、環境対策技術等の研究・開発
- 制御理論学習、自動制御実習等で、システムデザインの教育、開発プロセス教育に活用し、産業界と教育現場を繋ぐエンジニア育成へ

(c) 2010 ZMP INC.

RoboCar 使用例



14

導入実績



出荷開始から1年弱で、
約70ユーザの導入実績



<企業>



トヨタ自動車



日産自動車

その他、自動車メーカ、大手電機メーカ、電力会社、技術研究所やR&Dセンター

<大学、高等専門学校>

金沢大学、京都工芸繊維大学、広島大学、北海道大学、三重大学、山形大学、秋田県立大学、大阪市立大学、大阪産業大学、首都大学東京、愛知工科大学、大阪工業大学、神奈川大学、九州産業大学、慶應義塾大学、千葉工業大学、中央大学、東海大学、東京電機大学、東京都市大学、豊田工業大学、名古屋工業大学、西日本工業大学、日本大学、明治大学、名城大学、早稲田大学、金沢工業高等専門学校、鶴岡工業高等専門学校、沼津工業高等専門学校（ほか）

- ・2010年8月より大学、企業向け出荷開始
- ・2011年度15～30台程度計画

(c) 2010 ZMP INC.

15

次世代モビリティ・電気自動車に求められる研究開発用製品と人材育成教材



3

フォーラムエイト様とのコラボレーション
RoboCar® + VRソリューション

背景とニーズ

背景

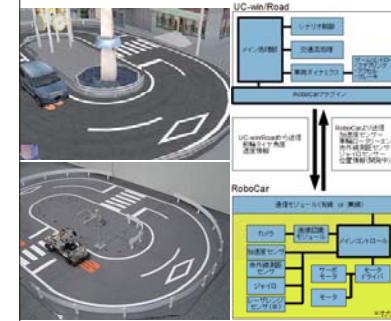
- 電気自動車の普及加速
- 自動車の電子化
- 自動車のロボット化
- 競争激化

ニーズ

- 研究開発の加速、期間短縮
- 研究開発のコスト削減



ソリューション バーチャルリアリティとカーロボティクスプラットフォームの融合 UC-win/Road for RoboCar®



模型にて走行環境を作成し（上図）
VR空間内でシミュレーション走行（下図）

- VR空間でのドライビングにより電車の1/10スケールモデルカーを模型道路上で制御できるVRシミュレーションシステム
- VRで表現された仮想実空間を利用することで精緻な空間表現、多様な交通環境・シナリオを設定、思考が可能に
- 自律走行などカーロボティクスの研究開発、先進安全自動車やITSの研究開発に活用が可能



FORUM 8
UC-winRoad

VRでのシミュレーション

+

1/10モデルカーでのシミュレーション



仮想空間では検証できない
“複合現実上のシミュレーション”が可能に



研究開発コスト削減・期間短縮へ