

グロッサリ

Glossary—グロッサリー—

マルチベネフィット型

複数の利益をもたらす統合的なアプローチのこと。

自動配送ロボット

自動運転技術または遠隔操作により、物流拠点や小売店舗などの荷物・商品を配送するロボット。最高速度が6m/hで歩道を通行させる電動車椅子相当のサイズの「低速小型」の自動配送ロボットは、改正道路交通法の施行により、「遠隔操作小型車」として2023年4月から公道を走行することが可能となった。上限速度が15～25km/hで車道を走行させる「中型中速」の自動配送ロボットは、公道での実証試験が進められているが、制度整備の途上にある。

D to P with Dモデル

患者側に主治医等の医師が同席する場合、遠隔地にいる医師が診療を行う形態の遠隔医療。

D to P with Nモデル

患者側に看護師等が同席する場合、遠隔地にいる医師が診療を行う形態の遠隔医療。

ローカル5G

ローカル5Gは、携帯電話事業者による5Gの全国サービスと異なり、地域や産業の個別ニーズに応じて、地域の企業や地方自治体などのさまざまな主体が自らの建物内や敷地内でスポット的に柔軟に構築できる5Gシステムであり、さまざまな課題の解決や新たな価値の創造などの実現に向け、多様な分野、利用形態、利用環境で活用されることが期待されている。

出典：令和5年版 情報通信白書 第2部 第6節 2(1) ローカル5Gの推進

時分割複信方式（TDD : Time Division Duplex）

無線区間において、携帯電話から携帯基地局に向けた送信を上り回線、携帯基地局から携帯電話に向けた送信を下り回線と呼んでいる。時分割複信方式は、同一周波数を高速で切り替えて上り回線と下り回線を構成し通信を行う方式である。

出典：<https://www.den-gyo.com/innovation/kouza/radio/detail02.php>

Robot Operating System (ROS)

ROS (Robot Operating System) はソフトウェア開発者のロボット・アプリケーション作成を支援するライブラリとツールを提供している。具体的には、ハードウェア抽象化、デバイスドライバ、ライブラリ、視覚化ツール、メッセージ通信、パッケージ管理などが提供されている。ROSはオープンソースの1つ、BSDライセンスにより、ライセンス化されている。

出典：<http://wiki.ros.org/ja>

自己位置推定 (SLAM : Simultaneous Localization and Mapping)

環境地図作成を同時に行うことを言う。LIDARなどのセンサを搭載した移動体が走行を行いながら周囲の環境をセンシングすることで、二次元もしくは三次元の環境地図の作成を行うこと。

出典：<https://ja.wikipedia.org/wiki/SLAM>

ロボットフレンドリーな環境

ロボットを導入／運用しやすい環境のこと。

出典：人と共存したロボットの社会実装に向けた課題と現在の取り組みについて、https://www.digital.go.jp/assets/contents/node/basic_page/field_ref_resources/968f930c-8ae0-4380-a50c-b3eac0fe3f4e/2bdf9b2f/20230614_meeting_mobility_roadmap_agenda_04.pdf (2024年1月10日)