

技術の名称

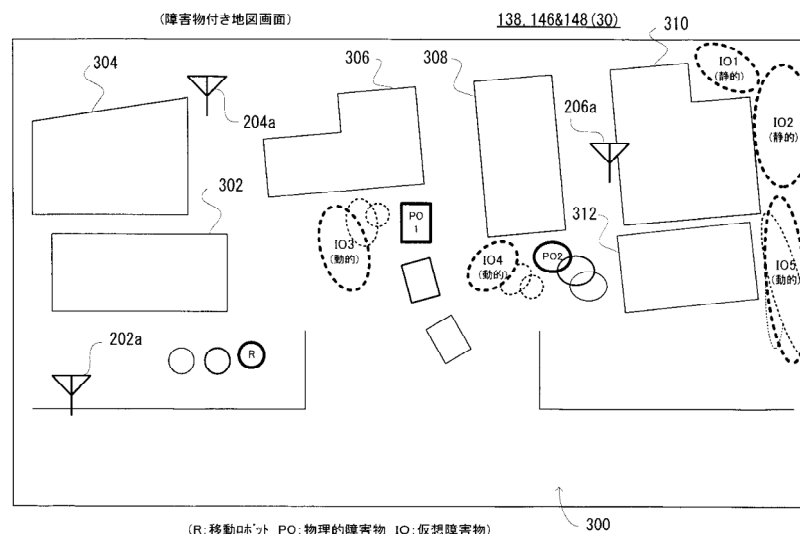
移動体の無線操縦システム

適用分野

無線操縦のロボット、無人車両などの無人移動体

- 目的 複数の経路を経てくる電波が相互干渉して時間的に弱めあう電波の不感帯などの点在によって通信障害領域が存在する電波環境下においても無線操縦ロボットなどの移動体を安全に無線操縦可能とする。
- 効果 本発明によれば、電波が届きにくい場所や相互干渉によって電波が弱めあう不感帯などのほか、他の無線機器からの電波などの影響により無線操縦を維持できない通信障害領域が存在する電波環境下においても無線操縦ロボットなどの移動体を信頼性高く安全に無線操縦することができる。
- 技術概要 電波の伝搬に障害となる展示棚302～312が配置されると同時に、電波障害となる搬送車両PO1や人間PO2が適宜移動する室内において、遠隔操縦用アンテナ202a、204a、206aが設置されており、この室内でロボットRを無線操縦する際に、搬送車両PO1の存在とそれによって生じる電波障害による仮想障害物領域IO3並びに人間PO2の存在とそれによって生じる電波障害による仮想障害物領域IO4を地図上に描いておいてこれらの領域へロボットRが進入することを禁止する。

特記事項、図など



- 主たる提供特許 特許等の名称 移動体遠隔操縦システムおよびそのための制御プログラム
登録番号
出願番号 : 特願2010-289307 出願日 : 平成22年12月27日
公開番号 :

- 実施実績 有、 ○無 ■ 提供形態 ○実施許諾、 × 権利譲渡

お問合せ先

株式会社国際電気通信基礎技術研究所(ATR) 経営統括部 知的財産チーム
〒619-0288 京都府相楽郡精華町光台二丁目2番地2
TEL 0774-95-1171, 1195 E-mail ; patent@atr.jp