

技術の名称

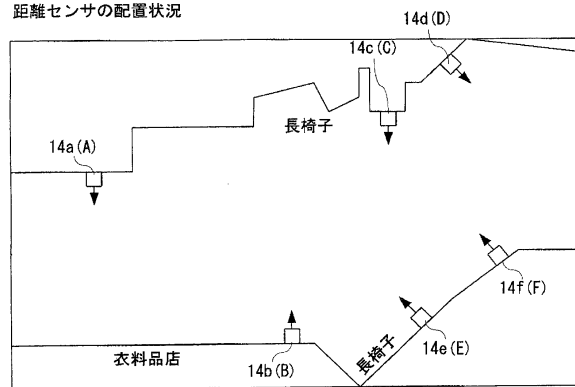
## 距離センサーのキャリブレーション

## 適用分野

人、ロボットなどの移動体の位置観測

- 目的 初期値を与えなくても任意に配置した複数の距離センサの配置位置と向きとをキャリブレーションする。
- 効果 或る環境に複数の距離センサを配置してその環境下を移動する移動体の位置を観測しようとした場合、複数の距離センサの配置位置と向きとを初期値として与える必要があったが、本発明によれば、初期値を与えなくても任意に配置した複数の距離センサの配置位置と向きとをキャリブレーションすることができる。
- 技術概要 本発明は、図に示すような環境下において適宜配置された距離センサ14、14…で検出した移動体の移動軌跡を同定し、その同定された移動軌跡上にある異なる2以上の移動体の位置を用いて2つの距離センサ間の距離および相対角度についてセンサ制約を算出すると共に、隣接する距離センサの各組のセンサ制約を用いて複数の距離センサの位置および向きを推定する。
- 特記事項、図など

(A) 距離センサの配置状況



- 主たる提供特許 特許等の名称: 距離センサのキャリブレーション装置、キャリブレーションプログラムおよびキャリブレーション方法  
登録番号:  
出願番号: 特願2010-234159 出願日: 平成22年10月19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