

技術の名称

# 移動体の遠隔操作

## 適用分野

移動ロボット、無人搬送車、電動カートなどのリモコン操作

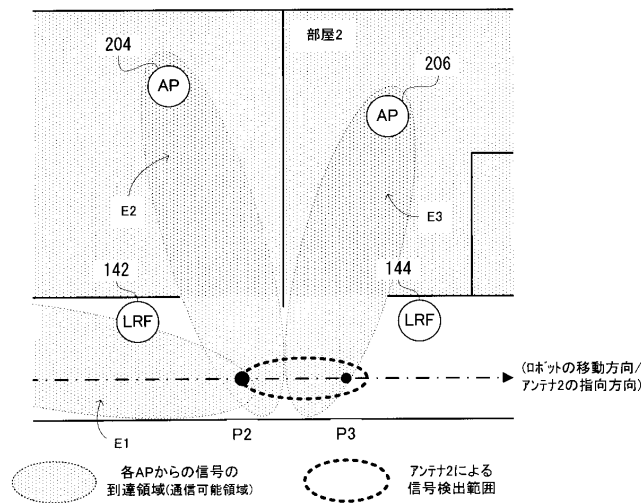
- 目的

広範囲で移動する移動体(ロボット)をリモコン操作する際に、移動によって現在通信を行なっているアクセスポイント(AP)の通信範囲を離れ、隣接する別のAPに再接続するハンドオーバー時の通信途絶を極力抑えて安全なリモコン操作を確保する。
- 効果

本発明によれば、簡単な構成でハンドオーバー時の通信途絶を抑えて安全なリモコン操作を確保することができる。
- 技術概要

本発明は、複数のAPからの遠隔制御信号によってロボットを遠隔制御するもので、ロボットにはいずれかひとつのAPと無線通信を行なう無指向性アンテナとロボットの移動方向を向いた指向性アンテナ2とが設けられており、ロボットがAPからの遠隔制御信号の到達領域E1、E2、E3から外れた場合には指向性アンテナ2によって微弱な信号を受信して遠隔制御を継続する。

## 特記事項、図など



- 主たる提供特許

特許等の名称: 移動体操作用無線通信装置および通信制御プログラムならびに移動体

登録番号:

出願番号: 特願2010-212990

出願日: 平成22年9月24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