

技術の名称

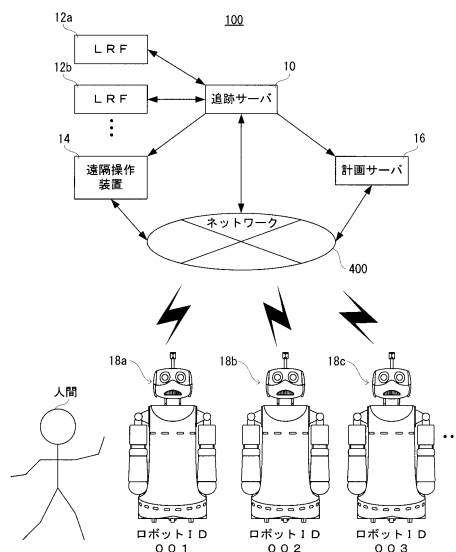
ロボットの自己位置同定

適用分野

アトラクション会場、イベント会場、博物館、店舗などにおけるロボットの自己位置の同定

- 目的 アトラクション会場、イベント会場、博物館、店舗などにおけるロボットの自己位置を正確に同定する。
- 効果 本発明によれば、設置が容易な環境センサからの位置データとロボットからの自己位置データを含む状態データとからロボットの自己位置を正確に同定することができる。
- 技術概要 ロボット自己位置同定システム100下に置かれたレーザレンジファインダLRFなどの環境センサ12からの実体(人間やロボット)をセンシングして得られた位置データと、ロボット18からの状態データと、から同定するもので、位置データと状態データとに基づいてロボット18と実体とを関連付け、そのロボット18と関連付けられた実体の位置データに基づいて、ロボット18の状態データに含まれる位置データを補正してロボットの位置を同定する。

■ 特記事項、図など



- 主たる提供特許 特許等の名称: ロボット自己位置同定システム
登録番号:
出願番号: 特願2010-087682
公開番号: 出願日: 平成22年4月6日

- 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