

技術の名称

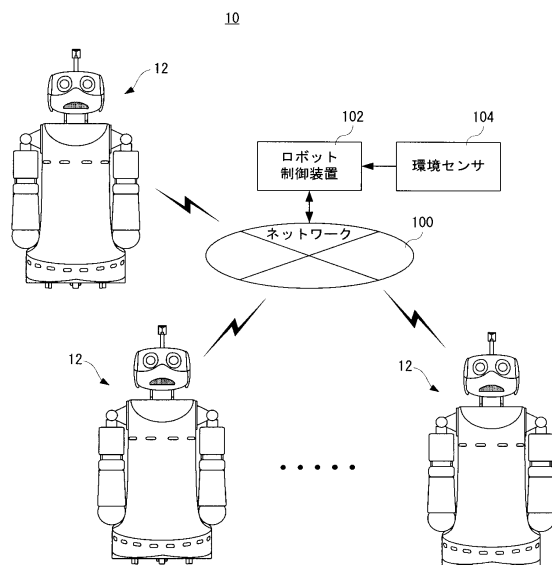
ネットワークロボット

適用分野

人間と対話するコミュニケーションロボット、案内ロボット、接客ロボット

- 目的 一定の限られた環境下に配置した複数台のロボットが互いに衝突したりそれぞれの動作の妨げとならないように集中的に管理する。
- 効果 本発明によれば、各ロボットからの要求に応じて互いに干渉しない移動経路を算出してその移動経路の一定時間分を要求のあったロボットに通知するので、移動経路の通知の際に遅延が生じたり、遮断があってもロボット同士が衝突したり、移動動作の動作を妨げることはなくなり、安全にロボットの移動を継続させることができる。
- 技術概要 限られたコミュニティ内に配置された、人間と対話することができる複数のコミュニケーションロボット12は、ネットワーク100を介してロボット制御装置102に連なっており、各ロボット12は、コミュニケーション目的に応じて移動する経路の要求をロボット制御装置102に出すと、ロボット制御装置102は、ロボット同士が互いに干渉することのない移動経路を算出してその移動経路の一定時間分を要求のあったロボットに通知することによって、移動経路の通知の際に遅延が生じたり、遮断があっても安全にロボットの要求に応じた移動が可能となり、道案内や接客動作などの人間とのコミュニケーションがスムーズに行える。

特記事項、 図など



- 主たる提供特許 特許等の名称 : ネットワークロボットシステム、ロボット制御装置、ロボット制御方法およびロボット制御プログラム
登録番号 :
出願番号 : 特願2009-081030 出願日 : 平成21年3月30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「けいはんな学研都市」光台二丁目2番地2
TEL 0774-95-2521 E-mail ; patent@atr.jp