

技術の名称

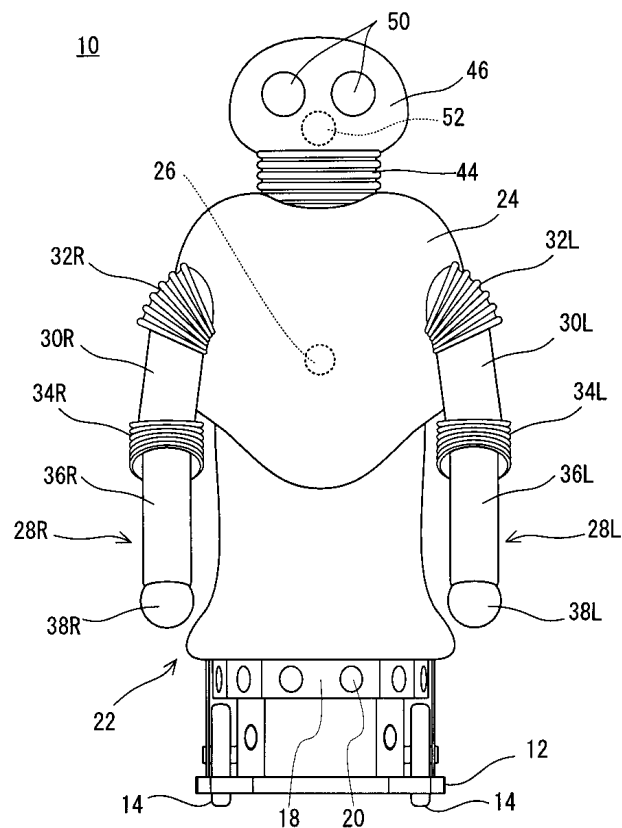
触覚センサを有するロボット

適用分野

人とのコミュニケーションを図るコミュニケーションロボット、人と接触インタラクションを行う能力を備えたコミュニケーションロボット

- 目的 人と接触コミュニケーションや接触インタラクションを図る際に、誤動作のないリアルな接触動作を確保する。
- 効果 本発明によれば、接触センサによるセンサ出力からロボット自体の動作による接触ノイズを除去して接触コミュニケーションや接触インタラクションをセンシングしているので、接触動作を誤動作なく確保することができ、リアリティの高いコミュニケーションロボットが得られる。

- 技術概要、特記事項、図など 身体の各部位に接触センサを配置したロボットであって、ロボットの動きに応じた動作データと接触センサ出力データとに基づいて線形モデルを作成し、その線形モデルと動作データとから接触センサ出力データの推定値を算出すると共に、その推定値を接触センサ出力から差し引いて自己動作に起因する触覚ノイズを除去する。



- 主たる提供特許 特許等の名称 : 触覚センサを有するロボット
登録番号 :
出願番号 : 特願2008-177680
公開番号 :
出願日 : 平成20年 7月 8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「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