

技術の名称

ロボット制御システム

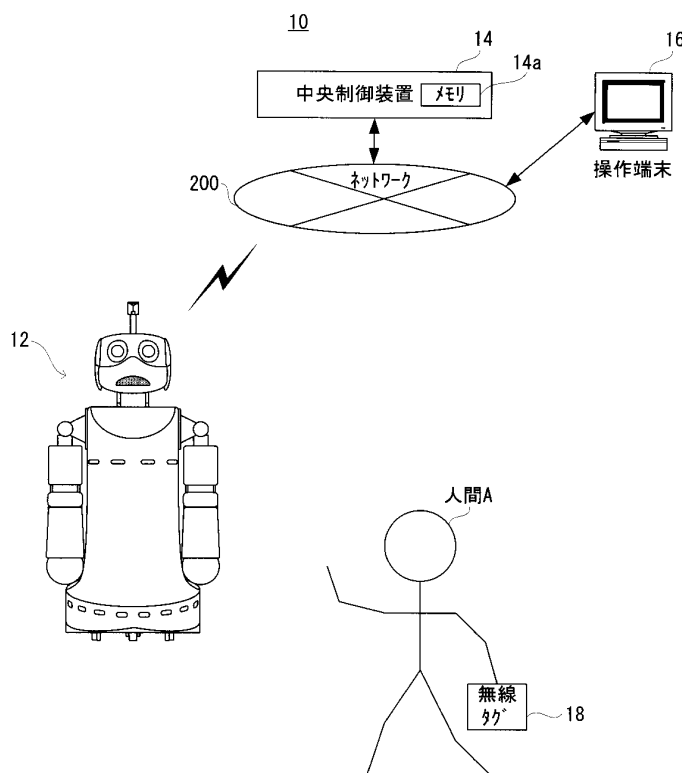
適用分野

人間とコミュニケーションするロボット、道案内ロボット、会場案内ロボット、イベント会場案内ロボット、ミュージアム、博物館、美術館などの案内ロボット

- 目的 人間とコミュニケーションをとるためのロボットの動作を制御するオペレータの負担を軽減する。
- 効果 本発明によれば、一旦オペレータによって遠隔制御が行われた人間とのコミュニケーションをとるための動作は動作履歴情報として記憶されるので、再度同じ動作についてオペレータの指示を仰ぐことはなくなり、ロボットを遠隔制御するオペレータの負担を軽減することができる。

技術概要、特記事項、図など

本発明によるロボット12は、人間Aとコミュニケーションをとるためのもので、通常の定型コミュニケーション動作はオペレータ16に負担をかけることなく自律モードで行われ、非定型なオペレーションをコミュニケーション相手Aから求められたときはオペレータ16に問い合わせ指示を仰いで対応動作すると同時に、その非定型オペレーション動作を動作履歴情報として記憶14aしておいて、以後にその非定型オペレーション動作が求められたときは、オペレータ16に指示を仰ぐことなく、記憶14aされている動作履歴情報に基づいてロボット自身で対応する。



主たる提供特許

特許等の名称 : ロボット制御システム

登録番号 :

出願番号 : 特願2007-308144

公開番号 :

出願日 : 平成19年11月29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