

技術の名称

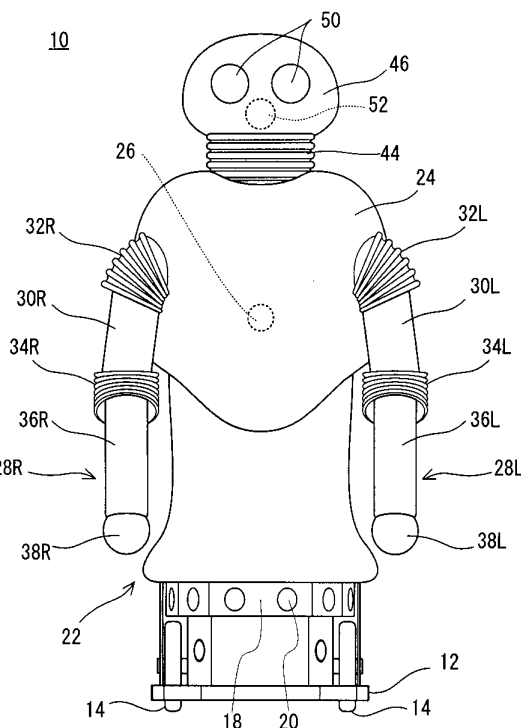
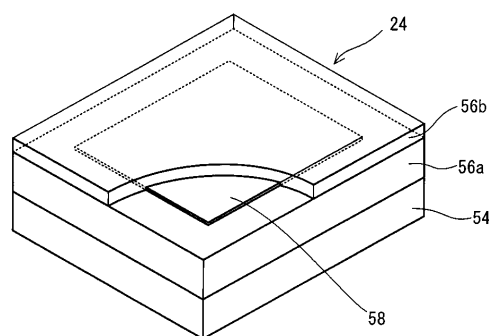
コミュニケーションロボット

適用分野

人間と触覚コミュニケーションを図るロボット

- 目的 人間と人間との間で行われるスキンシップに類似した接触コミュニケーションを、ロボットとの間で得る。
- 効果 ロボットの身体表面に接触センサを配置することによって接触コミュニケーションが図れるが、その接触感度を高めると、ロボット自身の動きにそのセンサが反応してしまい、自然なコミュニケーションが得られなかった。しかしながら本発明によれば、ロボット自身の動きによるセンサ出力をキャンセルしているため、コミュニケーション相手による接触にのみ反応することとなり、人間と人間とのコミュニケーションと同じような自然なコミュニケーションが得られる。

- 技術概要、特記事項、図など
- コミュニケーションロボット10の身体表面に複数の接触センサ58が設けられており、それらのセンサ58からの接触データを独立成分分析して得られた独立成分とロボット10の動き情報との相関を採ってロボット10の動きに起因する成分を判別し、その成分を接触センサ58から得られる接触データからキャンセルしてコミュニケーション相手による接触データを得ている。



- 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2008-074840
公開番号 :
出願日 : 平成20年 3月24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