

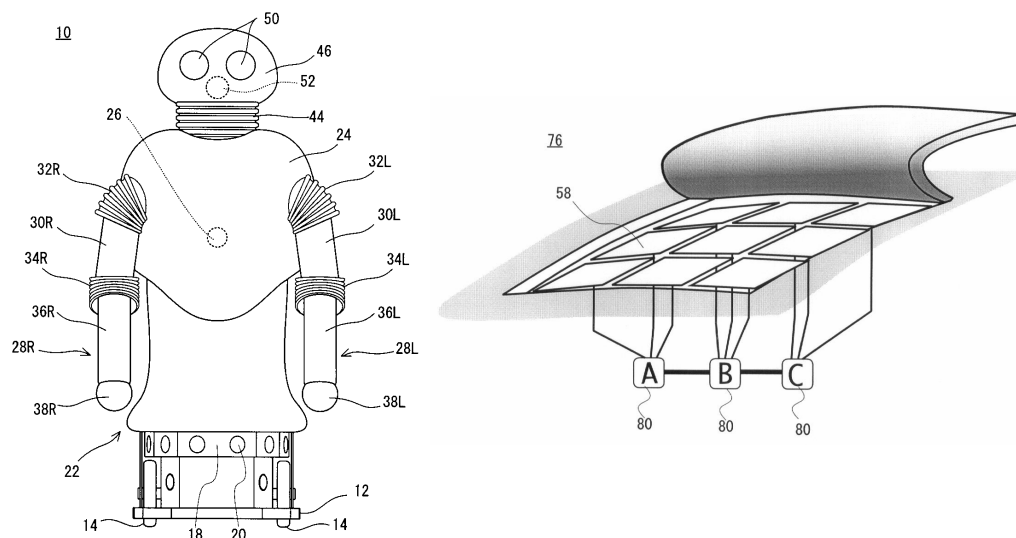
技術の名称

コミュニケーションロボット

適用分野

ひととコミュニケーションを図るロボット、
対話ロボット、案内ロボット

- 目的 ロボットの全身に配置された膨大な触覚センサ管理を適切に行う。
- 効果 本発明によれば、ロボットの全身に配置された膨大な触覚センサ元素の高密度化に伴うシステムの故障率を抑制し、センサ元素からの情報処理を簡素化し、センサ元素の管理を適切に行っているため、危険を伴わない円滑なコミュニケーションが期待できる。
- 技術概要 本発明は、ロボット10の全身に柔軟性の触覚センサ76が張り巡らされており、この触覚センサ76を構成する触覚センサ元素58は適宜集約されて複数のノード80を備えるセンサネットワークを構成しており、触覚センサ76から得られる人間との触覚インタラクションのクラスごとの識別関数テーブルが構成されると同時に触覚センサ元素の時系列データの転送経路テーブルが作成されて各ノード80に送信され、各ノードは収集したセンサ時系列データと識別関数テーブルに基づいて各クラスの類似度を算出して触覚インタラクションを識別している。

■ 特記事項,図
など■ 主たる提供
特許

特許等の名称 : コミュニケーションロボット

登録番号

出願番号 : 特願2007-238747

公開番号 :

出願日 : 平成19年 9月14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