

技術の名称

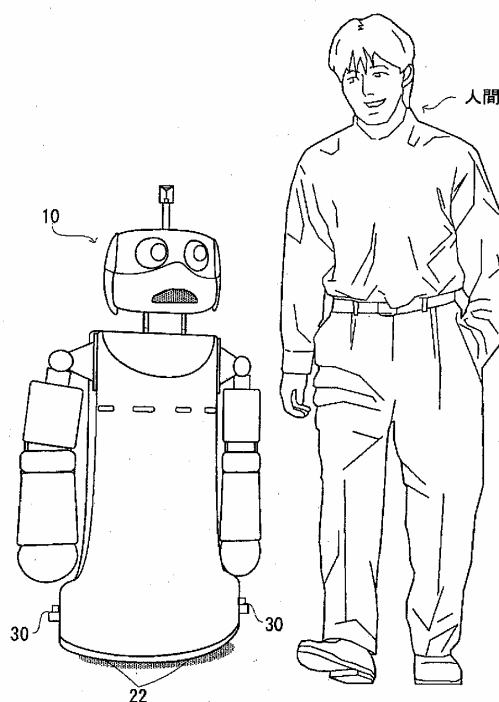
移動ロボット

適用分野

ロボットによる案内装置、伴走(伴歩)装置、歩行を伴うコミュニケーションロボット

- 目的 一緒に移動する人間にとって適切な速度で移動する移動ロボットを提供する。
- 効果 移動ロボットは、一緒に移動する人間にとって、自己の移動能力に適した範囲の適切な移動速度で移動するので、移動途中(伴走中、伴歩中)において人間とロボットとの間のコミュニケーションを図ることができる。
- 技術概要
特記事項、図など

人間と一緒に移動するロボット10は移動のための機能22と動作を検出するレーザレンジセンサ30とを備えており、ロボット10は人間の移動に伴って移動し、その移動に合わせてレーザレンジセンサ30によって自己の移動速度に置ける人間との進行方向距離を算出し、その移動速度と距離との関係に基づいて一緒に移動する人間にとって最適な(希望する)移動速度を推定するもので、移動速度の変化に対する距離の変化が所定値以下のときを人間が希望する移動速度と看做してその速度で人間と一緒に移動する。



- 主たる提供特許

特許等の名称 : 移動ロボットおよび移動速度推定方法
 登録番号 :
 出願番号 : 特願2006-338478 出願日 : 平成18年12月15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