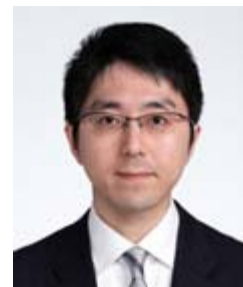


手すりの上を移動する道案内ロボット

廣井 富 (ひろい ゆたか)
ロボティクス&デザイン工学部 ロボット工学科 准教授

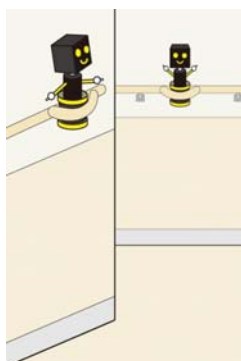
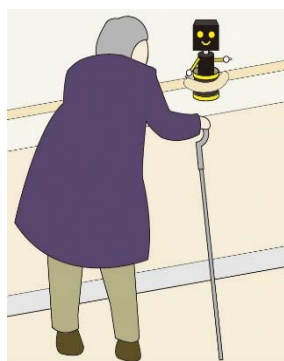
用途・応用分野：大規模な病院や福祉介護施設あるいは
ショッピングモール等における道案内



■ 研究シーズ概要

本コミュニケーションロボットの特徴は、手すりの上を移動することである。ケータイや地図が読めない方でも問題なく、音声とジェスチャで指示してくれる。さらに人はロボットの手を握って誘導される。この時、ロボットの腕が伸び縮み可能なシステムを構築した。これにより、人の歩行速度に応じた無理のない道案内が可能である。

本研究室でアルゴリズムを開発した「測域センサを用いた人検出システム」を応用しており、複数人が存在する環境内においても対象者を見失うことがなく、動作可能である。



■ 研究シーズの特徴

- ①手すりの上に設置可能
- ②ロボットの手が伸び縮みする
- ③音声とジェスチャにより誘導する
- ④最高移動速度2m/sで人の平均歩行速度よりも速く移動可能

