

日常活動型ロボットを用いた実証実験

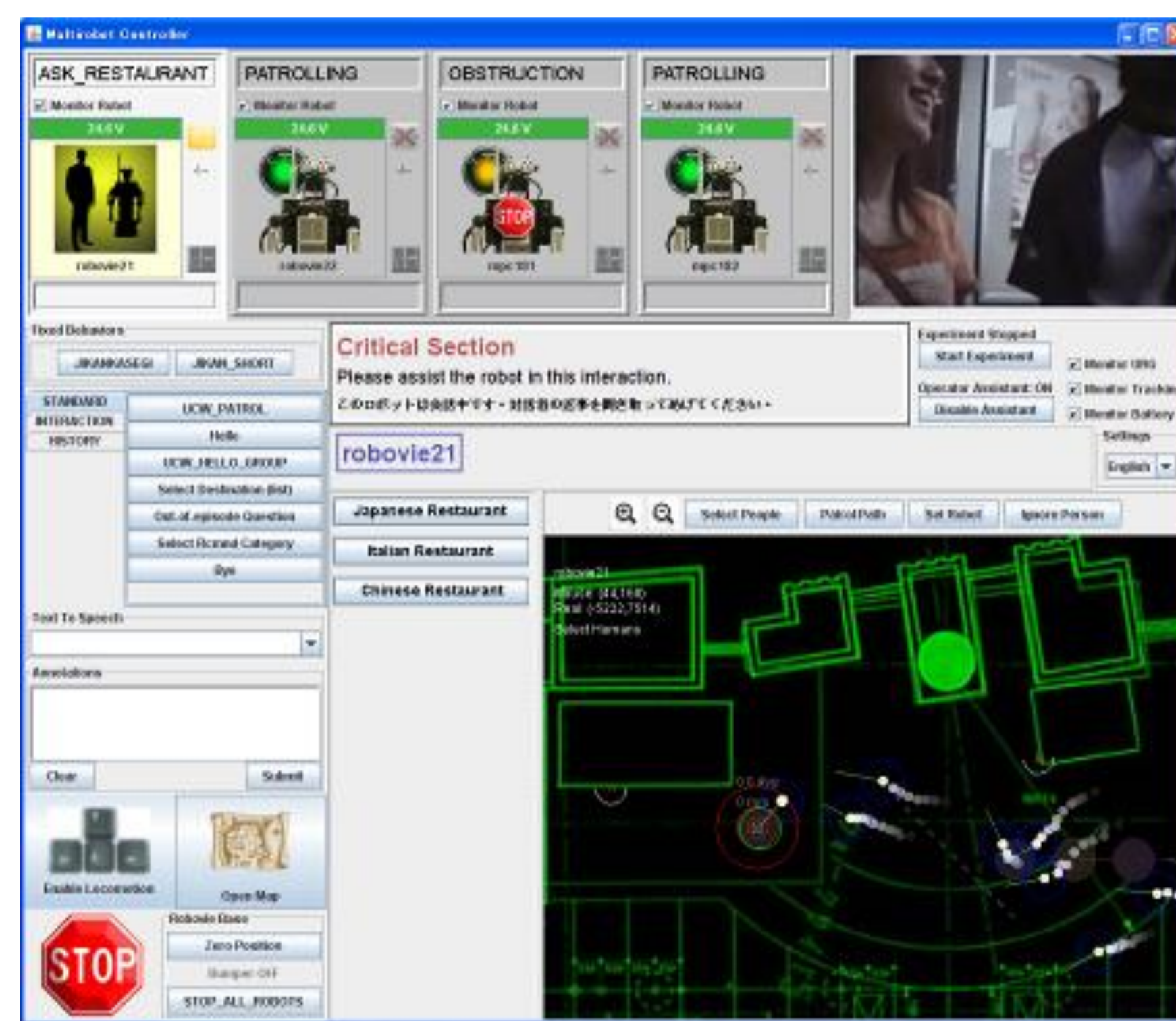
(ATR知能ロボティクス研究所・大阪大学)



ユビキタスネットワーク
ロボットシステム

本研究では、日常活動型ロボットを用いた実証実験を通じて、様々なシステム開発や将来のアプリケーション開発を行っています。世の中で実際に必要される技術を明らかにし、ロボットが社会で人々と調和して活動する将来を実現するために、一般の人々を対象とした実証実験を進めています。

- 1人のオペレータによる、複数ロボットの遠隔操作
- 環境知能による、広域な環境での人位置や行動の認識と予測



小学校での英語教育を目的とした長期的な実証実験

ロボットを教育の分野に利用する動きは、近年韓国などの海外で盛んにおこなわれています。本研究では、英語だけを理解する対話ロボットを小学校に約2か月間設置し、子供たちの英語に対する興味を向上させることに成功しました。さらに、対話を通じて、ロボットが人間関係を推定する技術を確認しました。



複数ロボットの連携による商業施設でのサービス提供

将来、複数のロボットが街中でサービスを人々に提供するためには、各ロボットが連携して効率よく活動することが必要となります。本研究では、ネットワークを通じて4台のロボットが連携して道案内や情報提供を行うシステムを開発し、商業施設で一般の人々へのサービス提供を行う実証実験を実施しました。



高齢者の買い物支援を目的としたロボットのデザイン検証

高齢者の増加に伴い、ロボットによる日常生活の支援という研究テーマが注目されています。本研究では、スーパーで高齢者の買い物を支援するロボットを用いた実証実験を行い、ロボットの外見と雑談の有無がもたらす印象の変化を検証しました。

