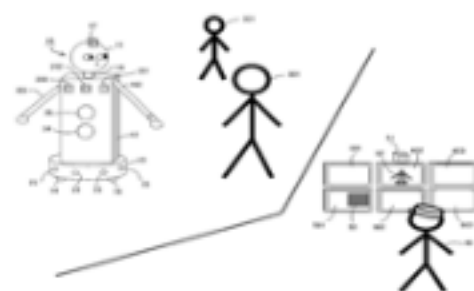


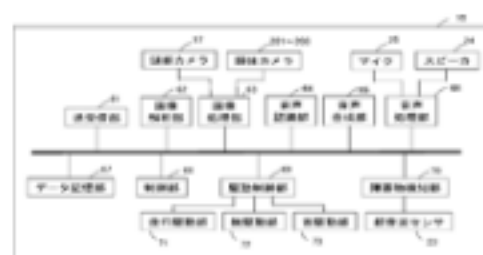
コミュニケーションロボット

概要・品質・性能

第1の対象者301と対面してコミュニケーションを行い、第2の対象者40と通信手段を介してコミュニケーションを行うコミュニケーションロボット10であって、自律的に動作を行う第1のモードと、第2の対象者40から指示された動作を行う第2のモードと、第2の対象者40の動作を反映する動作を行い、第1の対象者301と第2の対象者40とのコミュニケーションを媒介する第3のモードとを実行する。このロボット10は、対面する人301に対して円滑なコミュニケーションを行うことができ、また、通信手段を介して接触する人40との円滑なコミュニケーションが可能であり、さらに、対面する人301と通信手段を介して接触する人40との間の円滑なコミュニケーションを取り持つことができる。



ロボットの使用形態を模式的に示す図



ロボットの構成を示すブロック図

用途

(1) 介護ロボット、ガイドロボット、店員ロボット、ウェーターロボット等のサービスロボットに広く適用可能。

技術移転

- (1) 形態 特許実施権供与、共同研究開発
 (2) 相手先 問わない
 (3) 地域 国内に限定

実用化・情報

[試作・実験] 完了
 [製造・販売実績] 無し
 [技術情報の提供] 技術資料、特許広報
 [情報提供者] 埼玉大学 総合研究機構・知的財産部
 担当者 角田 敦
 [連絡先]
 TEL.048-858-9106 FAX.048-858-9120
 e-mail tiiki@ml.saitama-u.ac.jp

特許等

特許等権利者：埼玉大学
 特許公開番号：特開2007-216363
 特許公開日：平成19年8月30日
 整理番号：ID5131