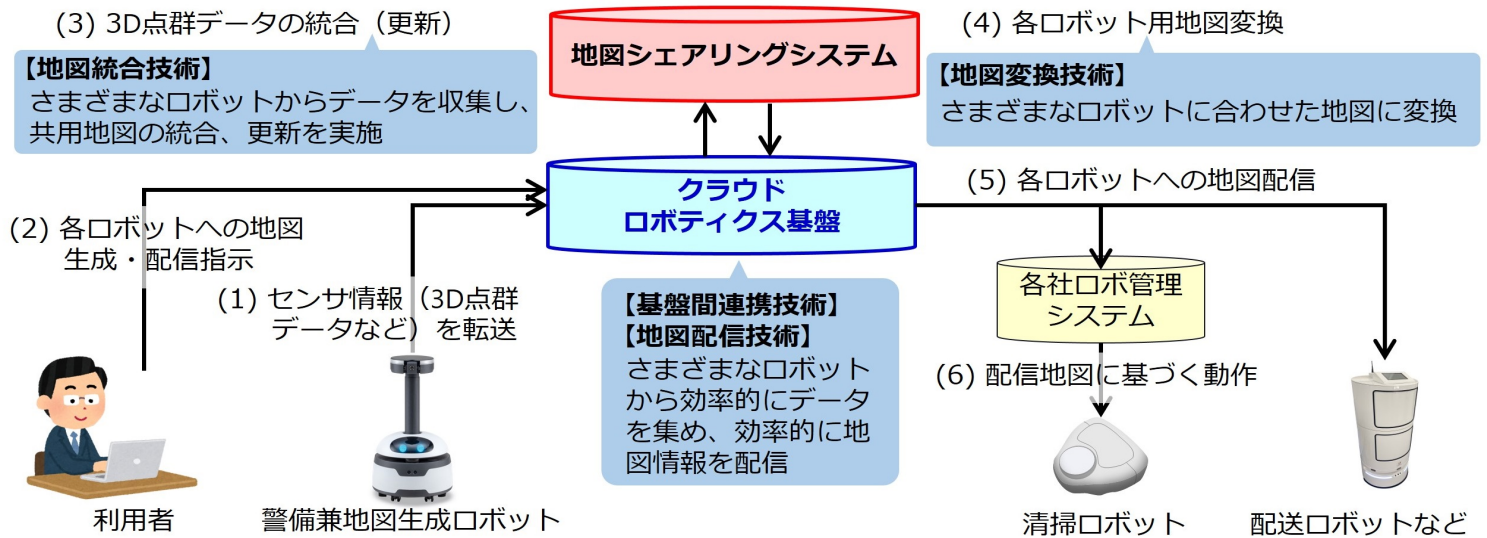


背景

サービスロボットは、それぞれの種類に応じた地図データを必要とします。そのため、異なる種類のサービスロボットを導入する場合、同一フロアであってもロボットの種類ごとに地図データを用意しなければならず、その作成・管理・配信が課題となっています。

成果の概要

地図シェアリング技術をロボティクス基盤と連携させることで、さらに多くのロボットへ効率的に地図データを配信することができます。また、日常作業で収集したデータを用いて更新を行うことにより、地図データの管理コストを抑えることができます。



技術のポイント

- さまざまな種類のロボットを管理・制御するロボティクス基盤との連携により、さらに多くのロボットへの効率的な地図データ配信が可能
- ロボット搭載のセンサでは検知できない障害物の高さ情報などを反映した地図を、各ロボットのフォーマットに変換し配信することにより、各ロボットへの侵入禁止エリアの設定が可能
- サービスロボットが日常の業務を行いながら収集したデータにより、什器などのレイアウト変更を共用地図に反映し、クラウドロボティクス基盤を通じた最新地図のロボット配信が可能

この研究がもたらす未来

清掃・案内・警備などのさまざまなロボットの自律移動に必要な地域に根差した地図基盤の確立や、デジタルツイン・コンピューティングなどへのさまざまな展開が期待できます。

コラボレーションパートナー

ugo株式会社

出展企業

西日本電信電話株式会社、東日本電信電話株式会社、テルウェル西日本株式会社

問い合わせ先

dynamic-map-tec@west.ntt.co.jp
robotics@east.ntt.co.jp
robomen-ml@telwel-west.co.jp