

視覚障害者をナビゲーションするCo-walkingロボット

~ A target following robot for navigation assistance for people with visual impairments ~

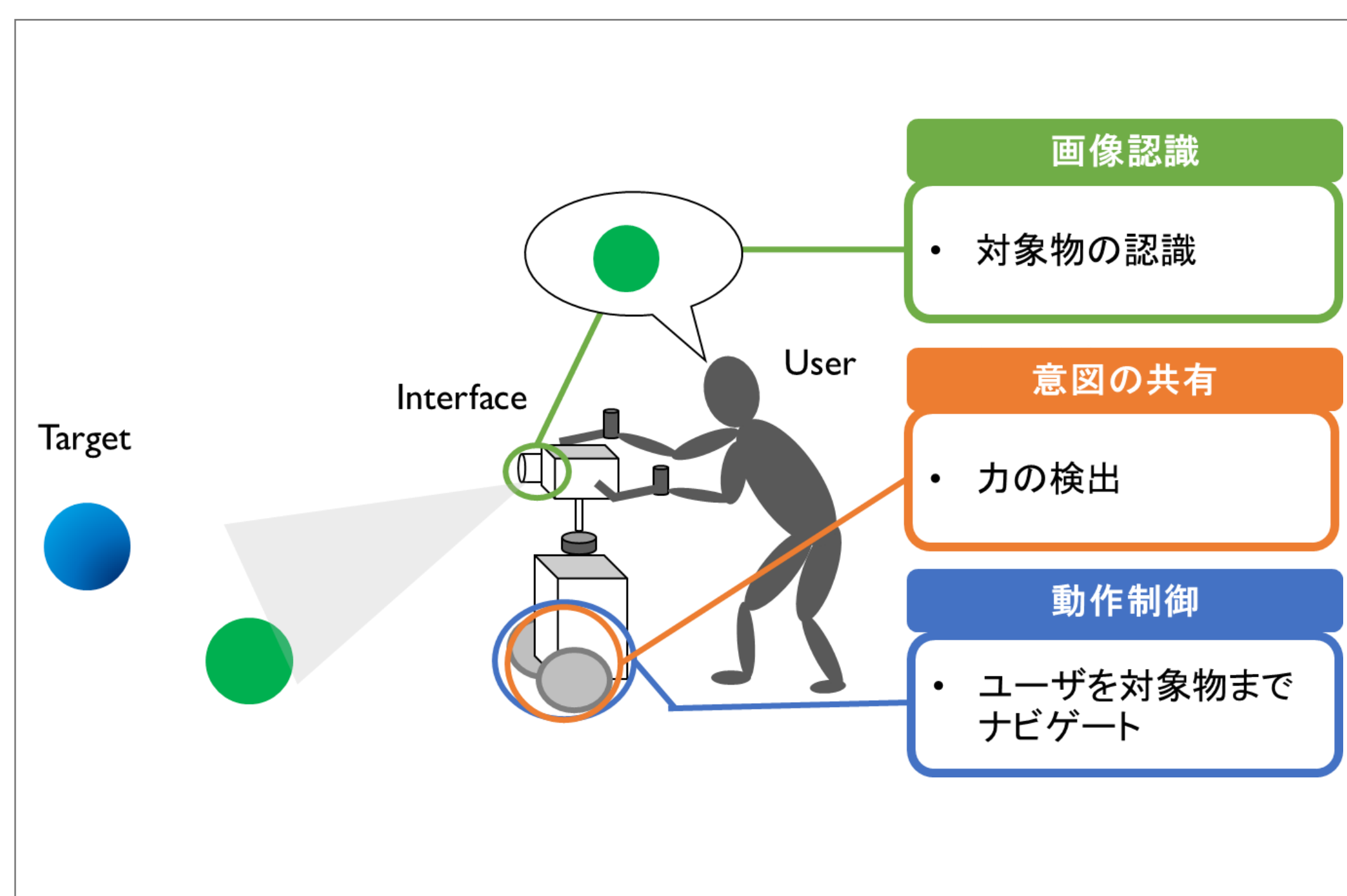
<Abstract>

We focus on methods for humans and robots to communicate their intentions. We will develop a system that is simple and fast, allowing both humans and robots to search for objects in a cooperative manner.

目的:
協働インターフェースによる人とロボットの意図の共有
視覚障害者の歩行支援

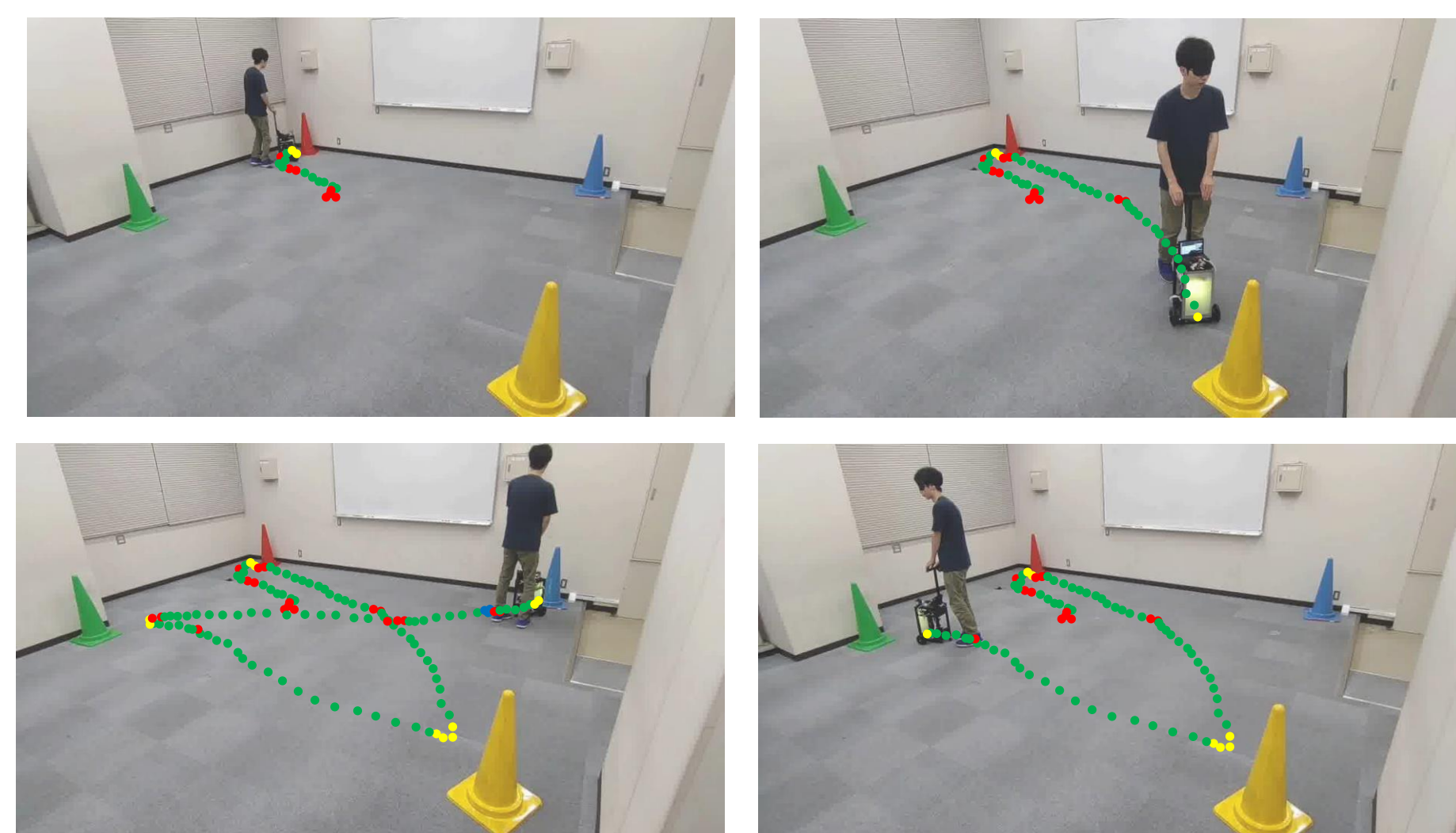
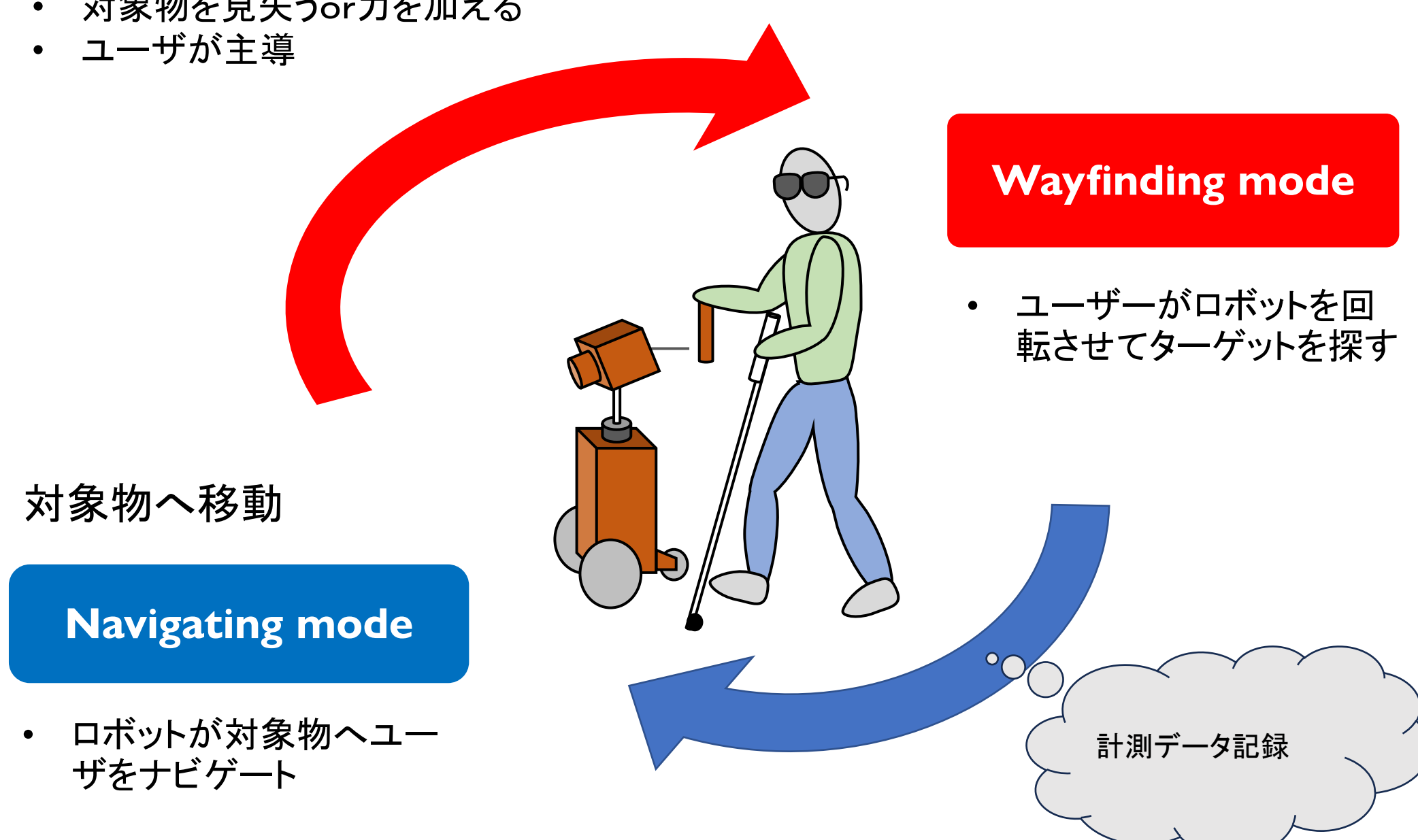
カメラやモータからのデータを基に対象物の認識や動作制御を行い人をナビゲートします.
力の検出により主導権の交換を実現します.

ユーザとロボットが意図の共有をすることで、よりユーザに寄り添ったナビゲーションができると考えています.



Changing mode

- 対象物を見失うor力を加える
- ユーザが主導



● Navigation mode ● Wayfinding mode ● Mode changed ● Reached landmark