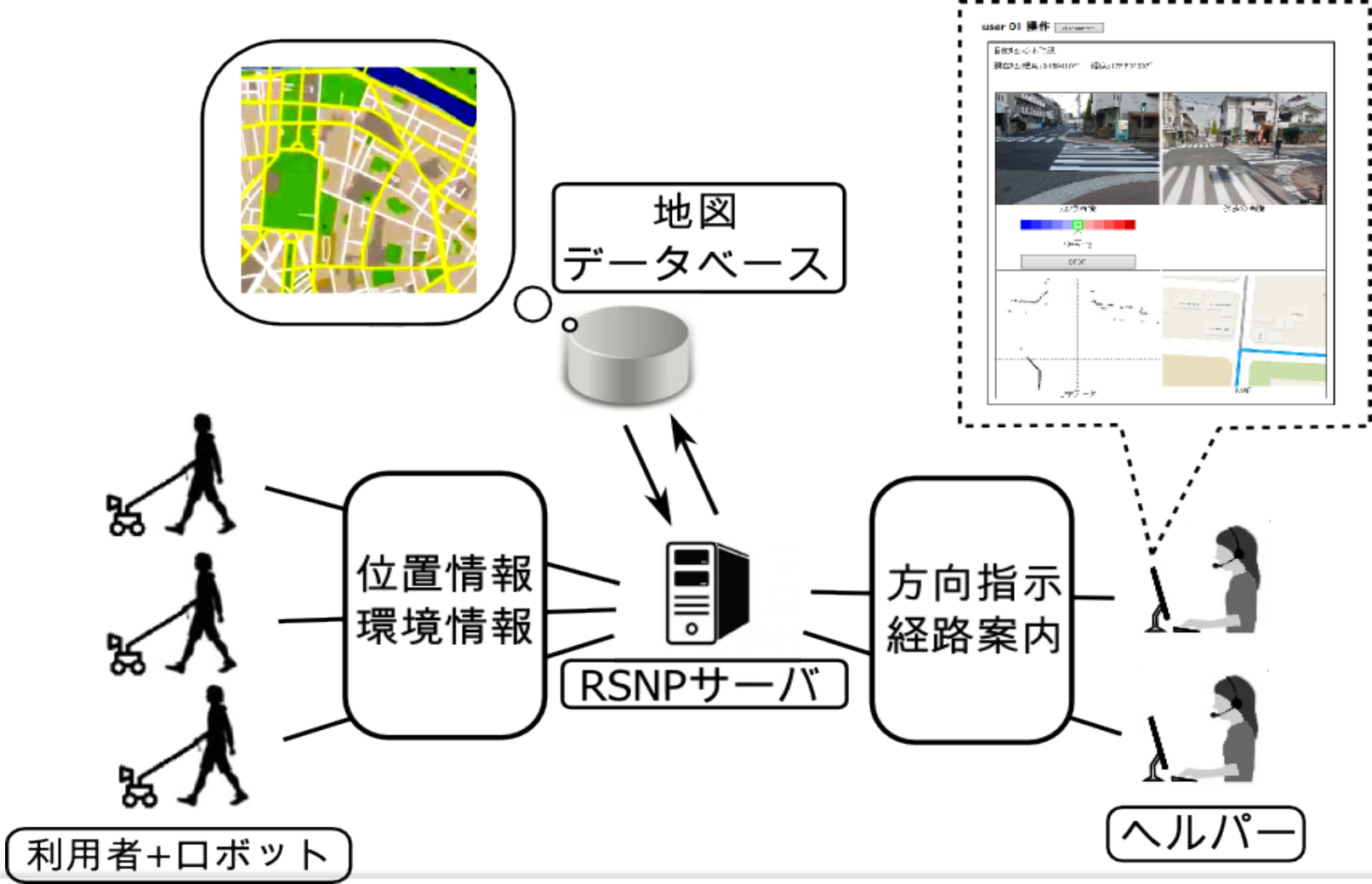


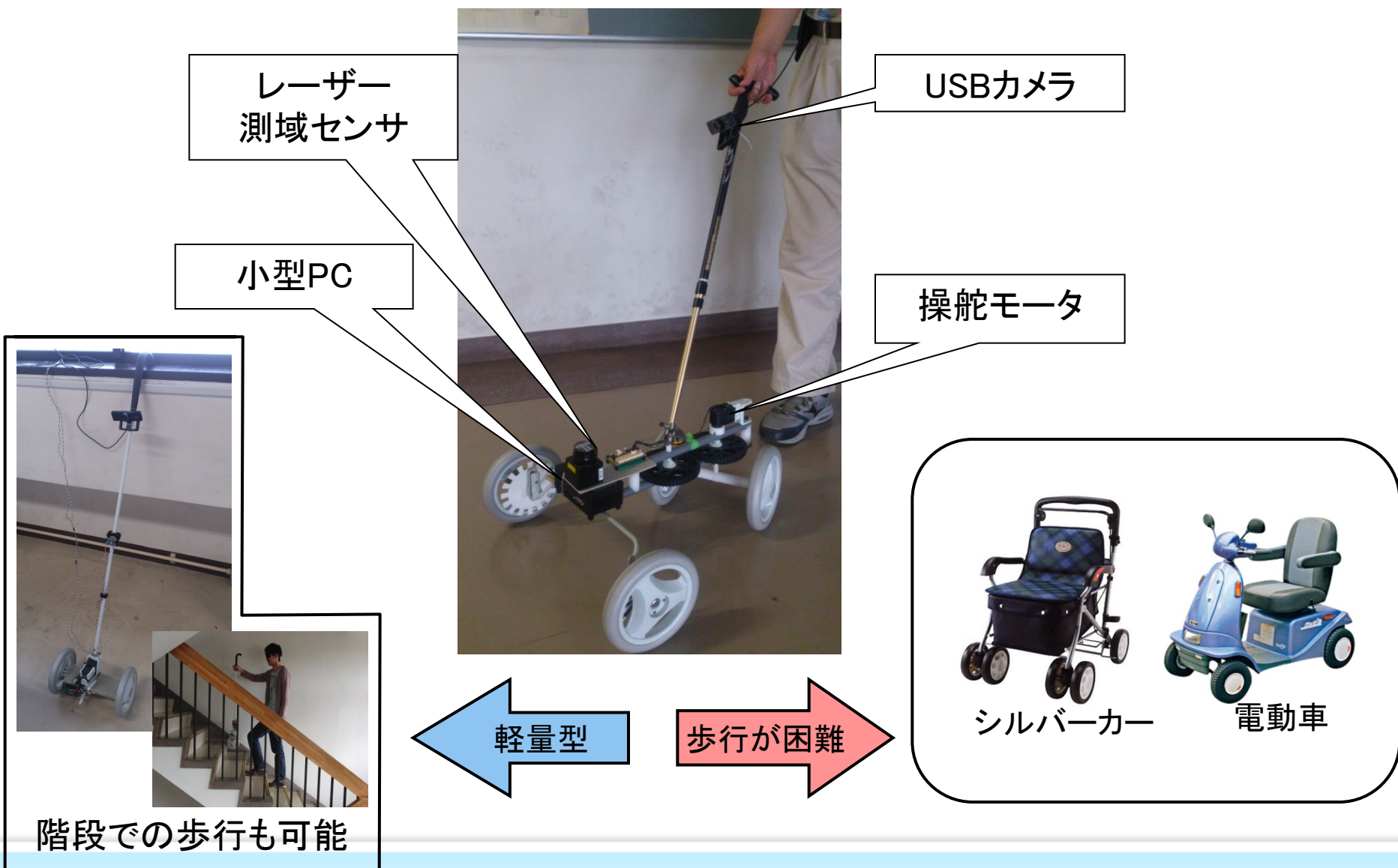
システム概要

- ❖利用者, ヘルパーが複数存在する多対多の案内システム
- ❖ロボットから位置情報, 環境情報をサーバを介して共有
- ❖ヘルパー側PCに表示される画面上でモータを操舵し 方向指示による経路案内を行う。



ロボット

- モータを操舵して方向を指示. 環境情報はRSNPサーバと通信を行う



ヘルパー操作画面



ロボット遠隔操作選択

ロボットID:
user01
目的地: 杉本町駅

ロボットID:
user02
目的地: あびこ駅

遠隔操作補助待ちの
利用者の現在地, 目的地を
基にヘルパーが選択

カメラ画像

操作部

LRF情報

GNSS情報

過去画像

user 01 操作 disconnect

目的地: 杉本町駅
現在地: 緯度: 34.594103° 経度: 135.502897°

カメラ画像

過去の画像

カメラ画像

Steering

STOP

LRFデータ

周辺地図

ナビ経路

- 過去の周辺画像によりカメラの現在画像と比較し状況を判断
- 初めての場所の場合はGoogle Street Viewを表示する

操作部クリックとLRF
クリックの
2方法で操舵が可能

- GNSS情報よりGoogle Mapを利用し周辺地図を表示
- 目的地までの経路検索にはGoogle Maps API v3を利用

遠隔操縦方法

user 01 操作 disconnect

目的地: 杉本町駅
現在地: 緯度: 34.594103° 経度: 135.502897°



カメラ画像 過去の画像



Steering



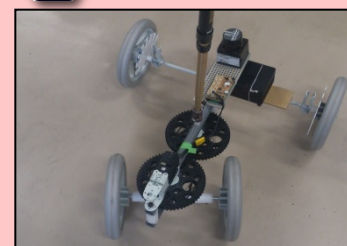
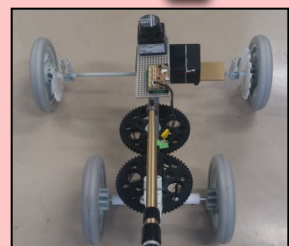
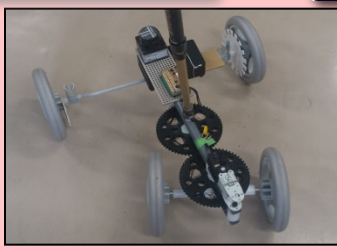
LRFデータ



MAP

操作方法①

ボリュームバー



クリックに対応して操舵モータが動作

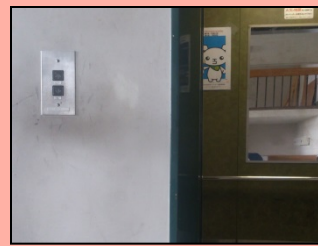
〈例〉

扉の閉まったエレベータを確認

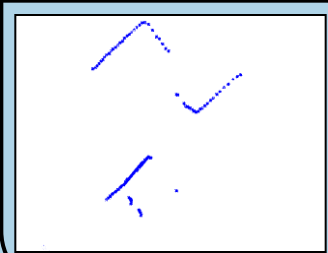
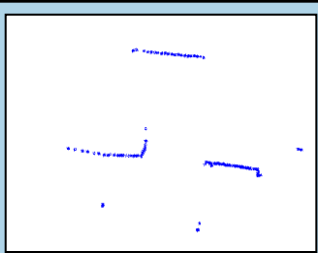
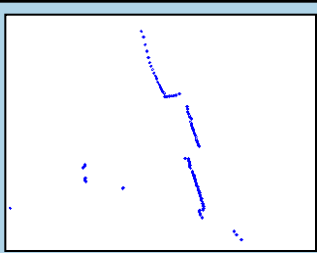
カメラ画像より
ボリューム操作で
ボタンまで誘導

LRFクリックで
エレベータの中へ
方向指示

カメラ

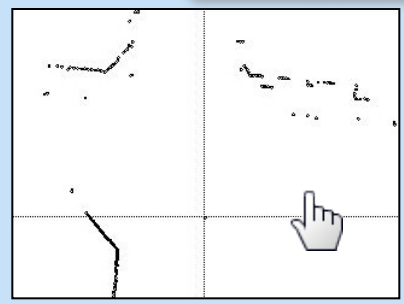


LRF



操作方法②

LRF情報



障害物を避けて
歩行する