

ロボット・システム 性能評価ソリューション

Robot & System Performance Evaluation Solutions

国際標準に基づいてロボット・システムの賢さを見える化

Visualize the intelligence of your robot & system

ロボットの賢さで差別化・訴求しませんか？

【お客様の課題】

- 人がいてもスムーズに移動・運搬できることを訴求したい
【準拠規格】ISO 18646-7
- エレベータなどの固有環境への適合性を訴求したい
【準拠規格】ISOへ開発・提案活動中

人回避の賢さを評価

ロボットシステムの性能を評価

事例A



廊下のすれ違い

事例B



人流の横切り



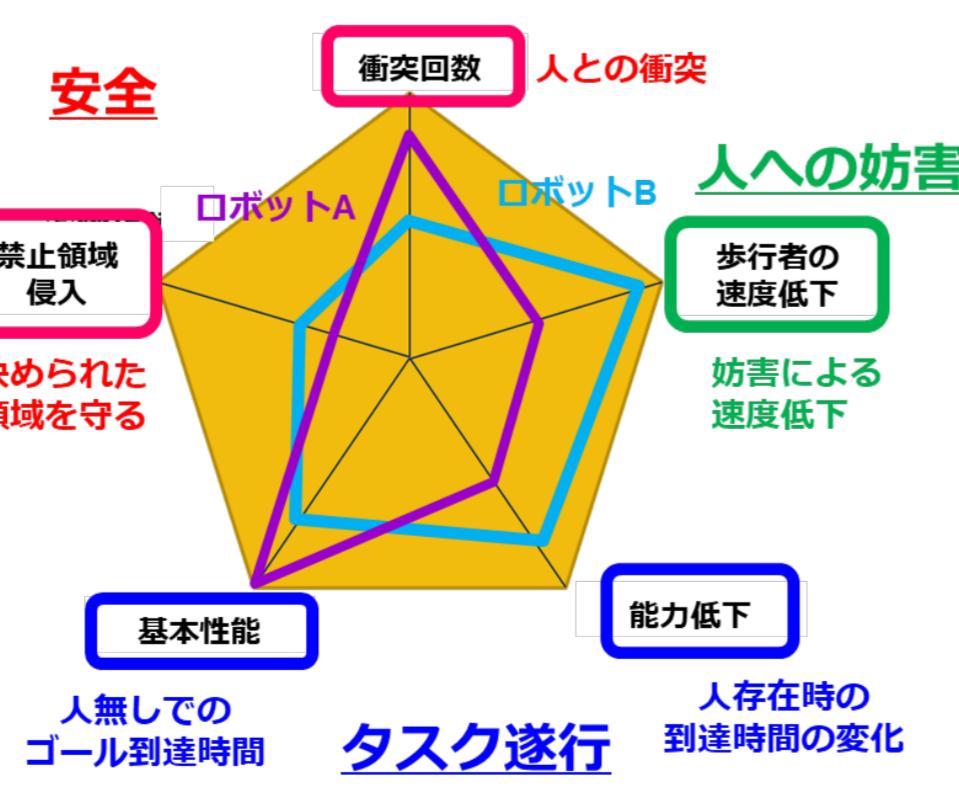
評価指標構築＆標準化

賢さ = 安全 × 人への妨害 × タスク遂行

スマートビルと連携した ロボットシステムの タスク処理性能の評価



横切り評価試験



「賢さ」評価チャート

● 評価指標

$$T = \frac{D}{V} + d_1 + d_2 + d_3 + d_4 + d_5$$

T: ロボットの1タスクに要する稼働時間

D: ロボットの走行距離(地図上の経路長)

V: ロボットの走行速度(設定されている最高速度)

d_1 : ロボットのエレベータ待ち時間

d_2 : ロボットのエレベータ搭乗時間

d_3 : ロボットの自動ドアの開閉待ち時間

d_4 : リソース管理によるロボットの停止時間

d_5 : ロボット遅延時間(障害物回避など)

Panasonic