

MIRS2204

KOZUTUMI PROJECT

Member

PM 芹澤快 TL 河合陽杜 M 大川閑雅・加藤洸瑠・松枝航輝 E 佐々木琴梨・林瑞己 S 志村拓真

Background

KOZUTUMI PROJECT は買い物による不自由な点を解決し、よりショッピングを楽しむロボット開発プロジェクトです。大型ショッピングモールでは重い荷物を長時間持つのがつらかったり、両手をあけたかったりする場合があります。そんな時に、荷物持ちを肩代わりしてくれる新しいプラットフォームです。

Theme

「より良いショッピング体験の提供」



映画などの遊びも楽しむ人や色々なお店をはしごする人は滞在時間が長くなる



赤ちゃんを抱いているようなパパやママはなかなか手が離せない



筋力が衰えたご高齢の人や、怪我などで満足に体を使えない人は重いものを運べない



MIRS2204ロゴマーク

上記のユーザーが主に想定される大型ショッピングモールで、より良いショッピング体験を提供
今あるショッピングをより快適に行える時代の実現

Concept

追従式荷物持ちロボット“KOZUTUMI”

ユーザーに追従し荷物を運ぶ

広告掲示、店舗案内機能も搭載

荷物の落下時、盗難時の通知など防犯面も充実



- ユーザーに追従する
- 荷物を格納する(耐荷重:30kg)
- 緊急時の通知
- 広告掲示
- 店内案内

Function



追従機能

ユーザーをセンサーで認識し追従



帰還機能

ライントレースで既定の場所に帰還



音声機能

緊急停止等の内部状態を音声で通知

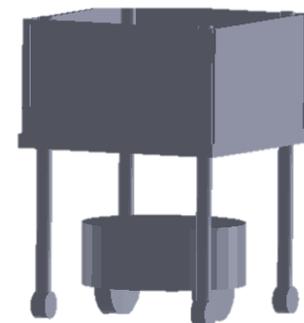


表示機能

地図表示で施設を案内、イベント等を表示

Visual

内部イメージ



ロボット上部：荷物を入れるスペース

ロボット中部：周囲を探索するセンサーの取り付け

ロボット下部：走行系として標準機の取り付け