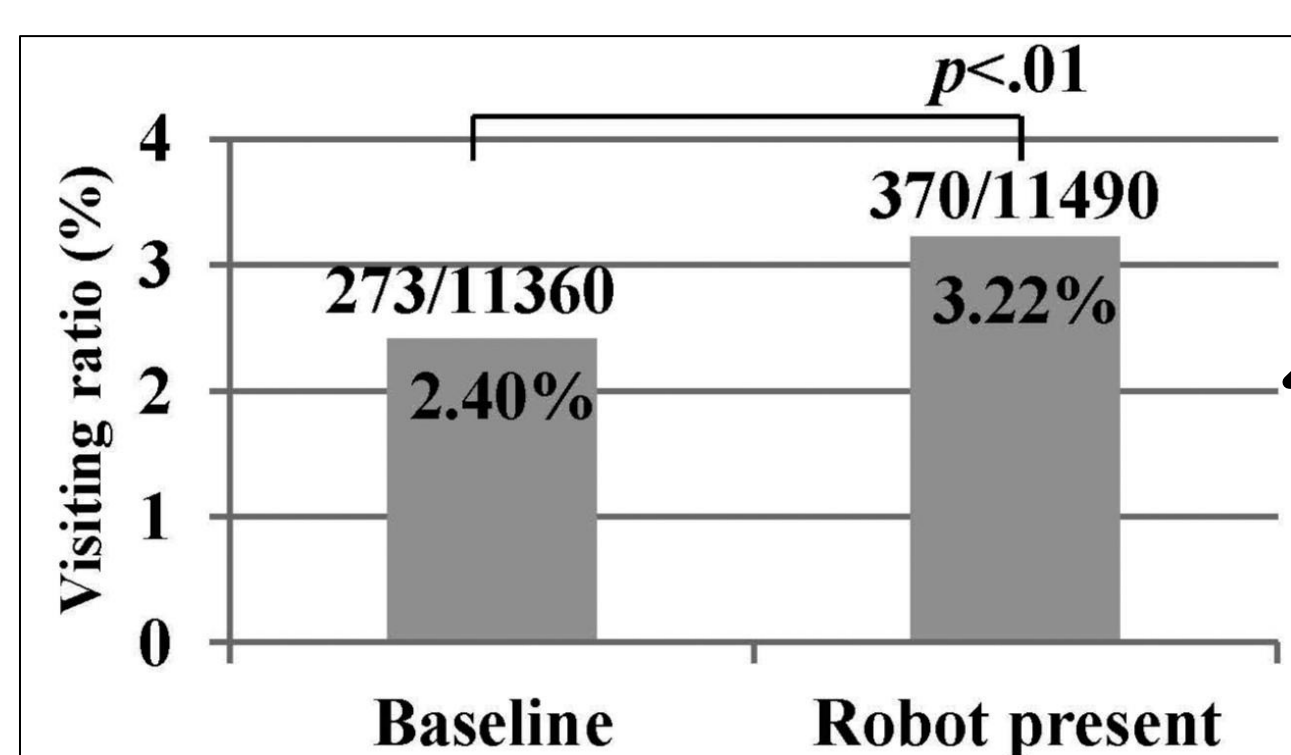


1. 背景, コンセプト

衰えない"物を配る"という需要に"ヒトより効果的に"技術で答える

人が配布物を配る ⇒ 受け取りづらい

ロボットが配付物を配る ⇒ 受け取りやすい



ロボットを用いた集客による
購買行動を行った客の推移

- ・立ち止まり率が上昇
(1.36%→14.84%)
- ・配布物の内容の確認率が上昇
- ・購買行動率が上昇
(2.40%→3.22%、約100人増加)

(引用:客引きロボット導入に向けた社会実験)

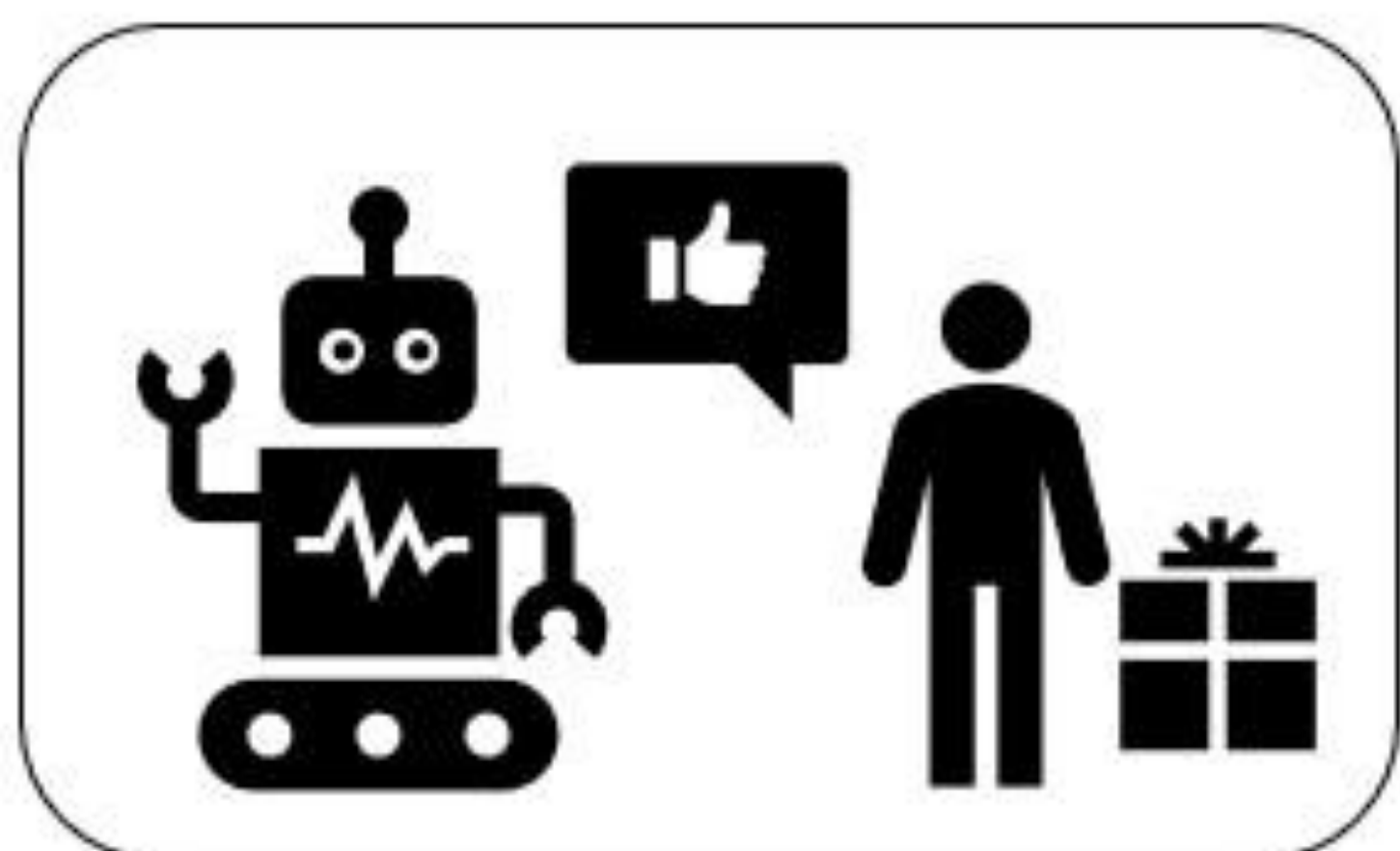
物を配るのはロボットが適任!

2. GULLCについて

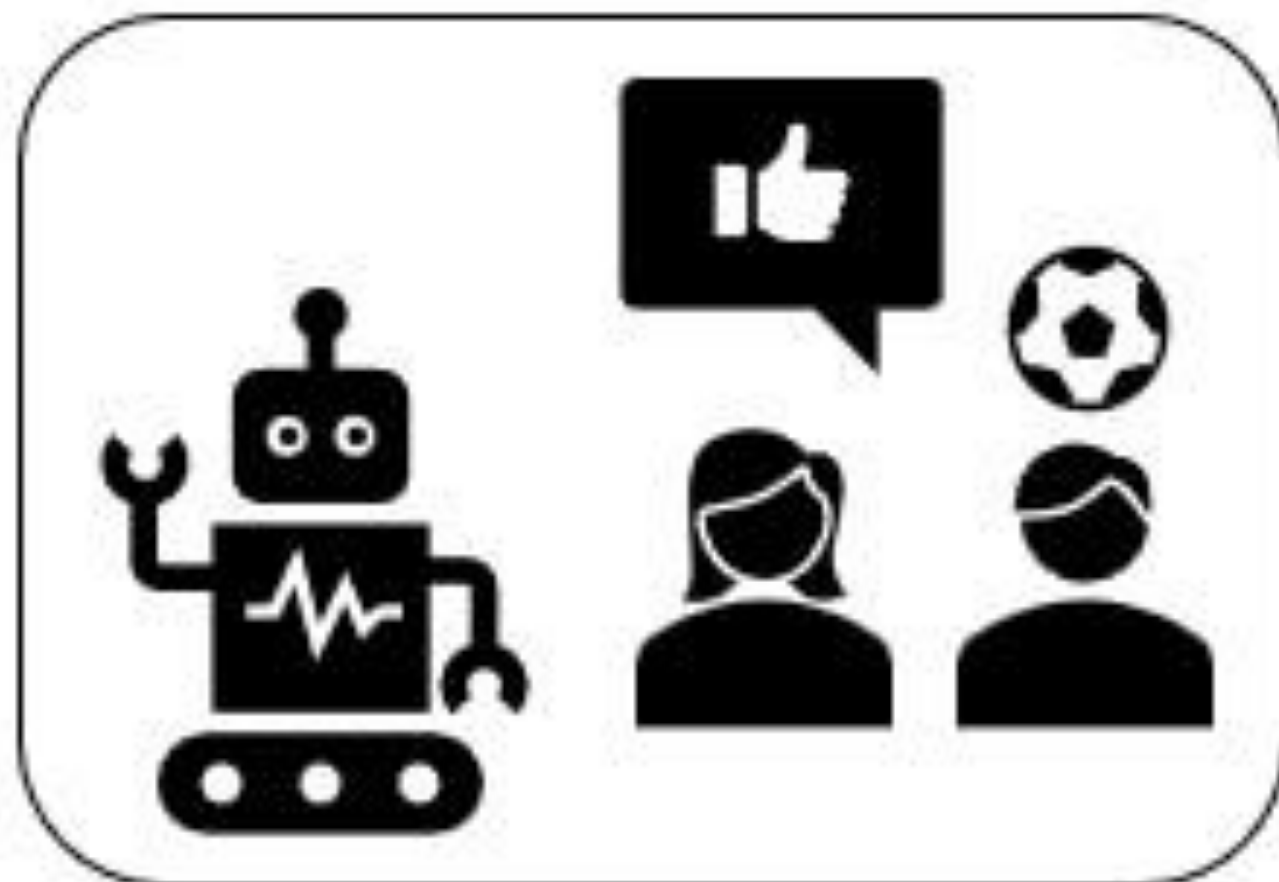
人の代わりに、人より効果的に物を配るロボット

- ・チラシ
- ・ティッシュ
- ・うちわ
- ・瞬間冷却パック
- ・カイロ
- など

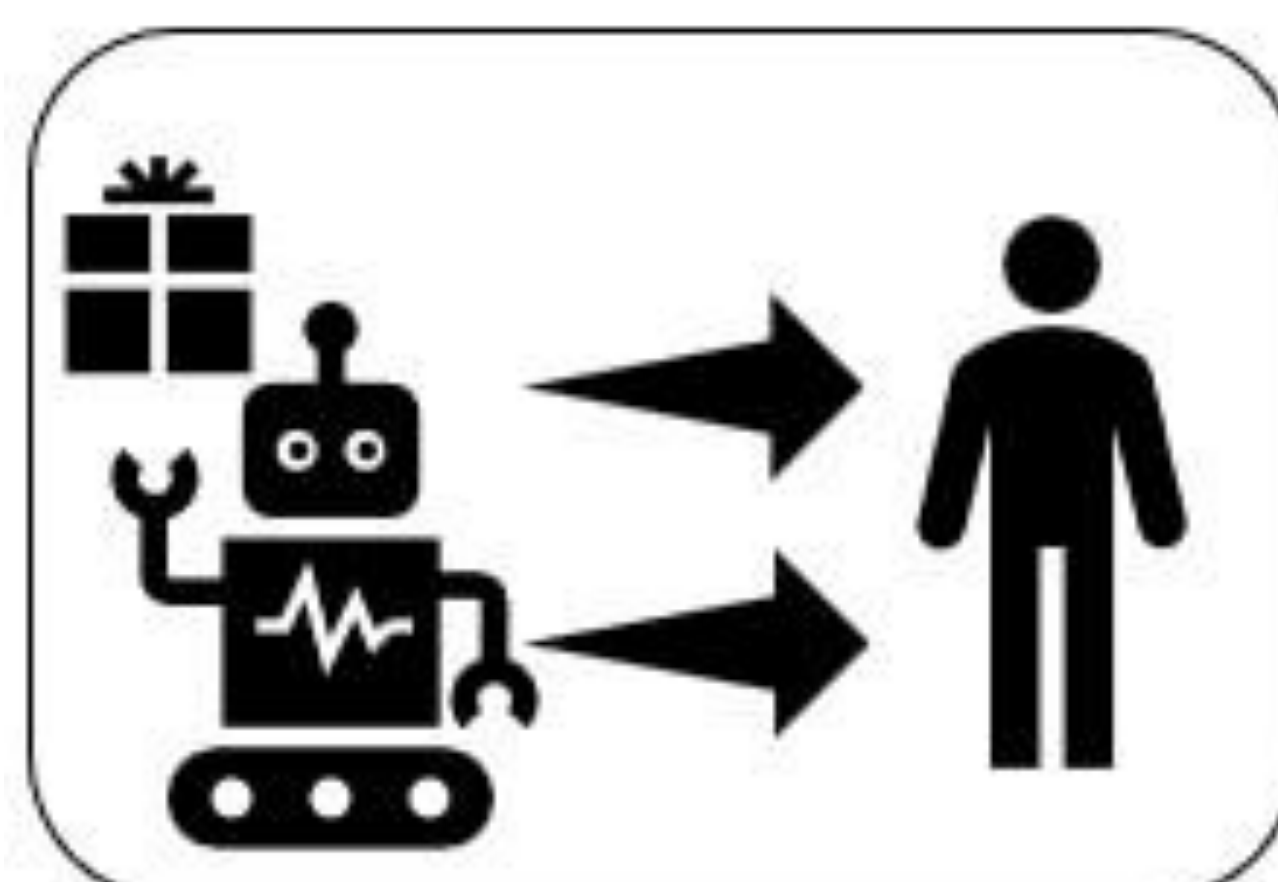
3. 機能, 外観図



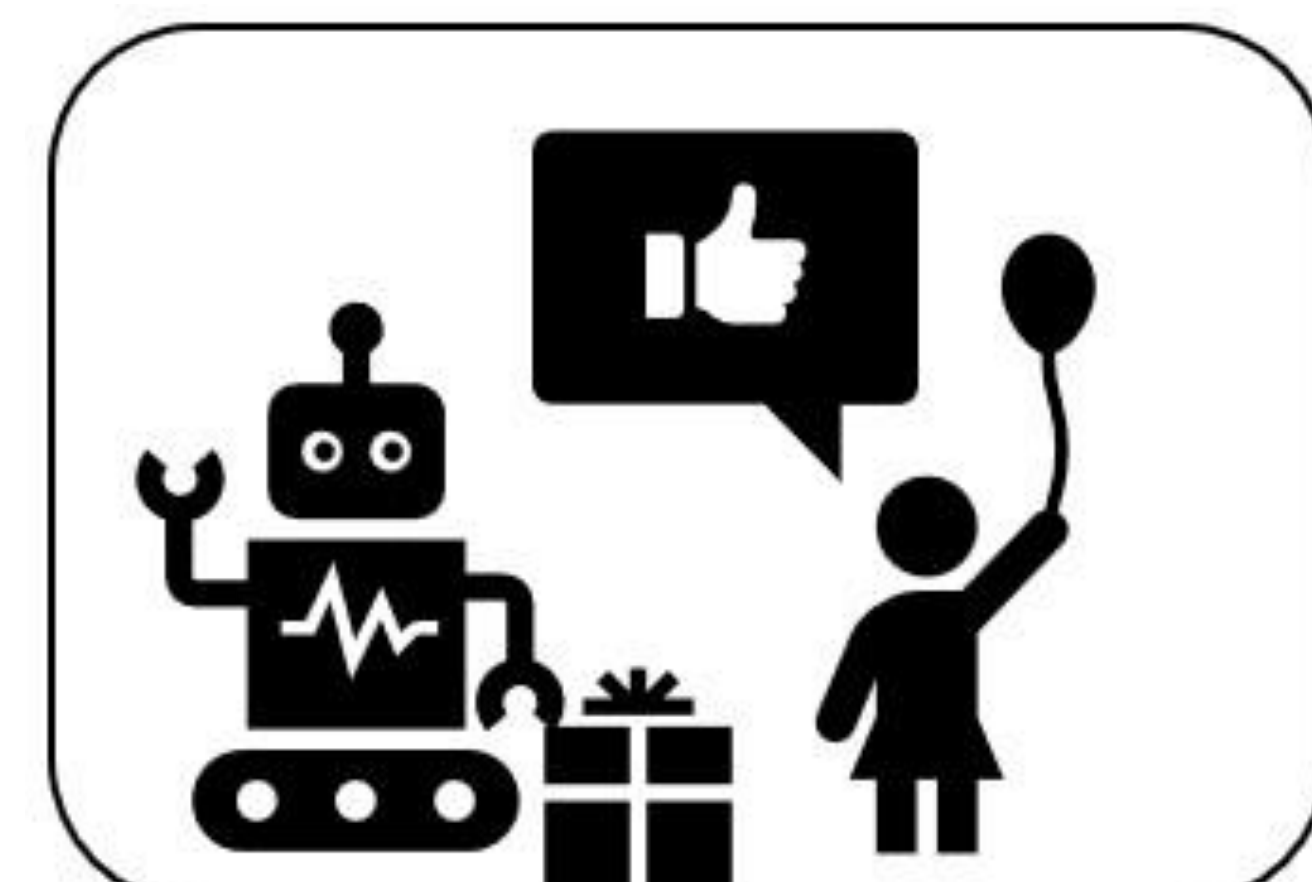
5自由度のロボットアームで配付物を手渡し



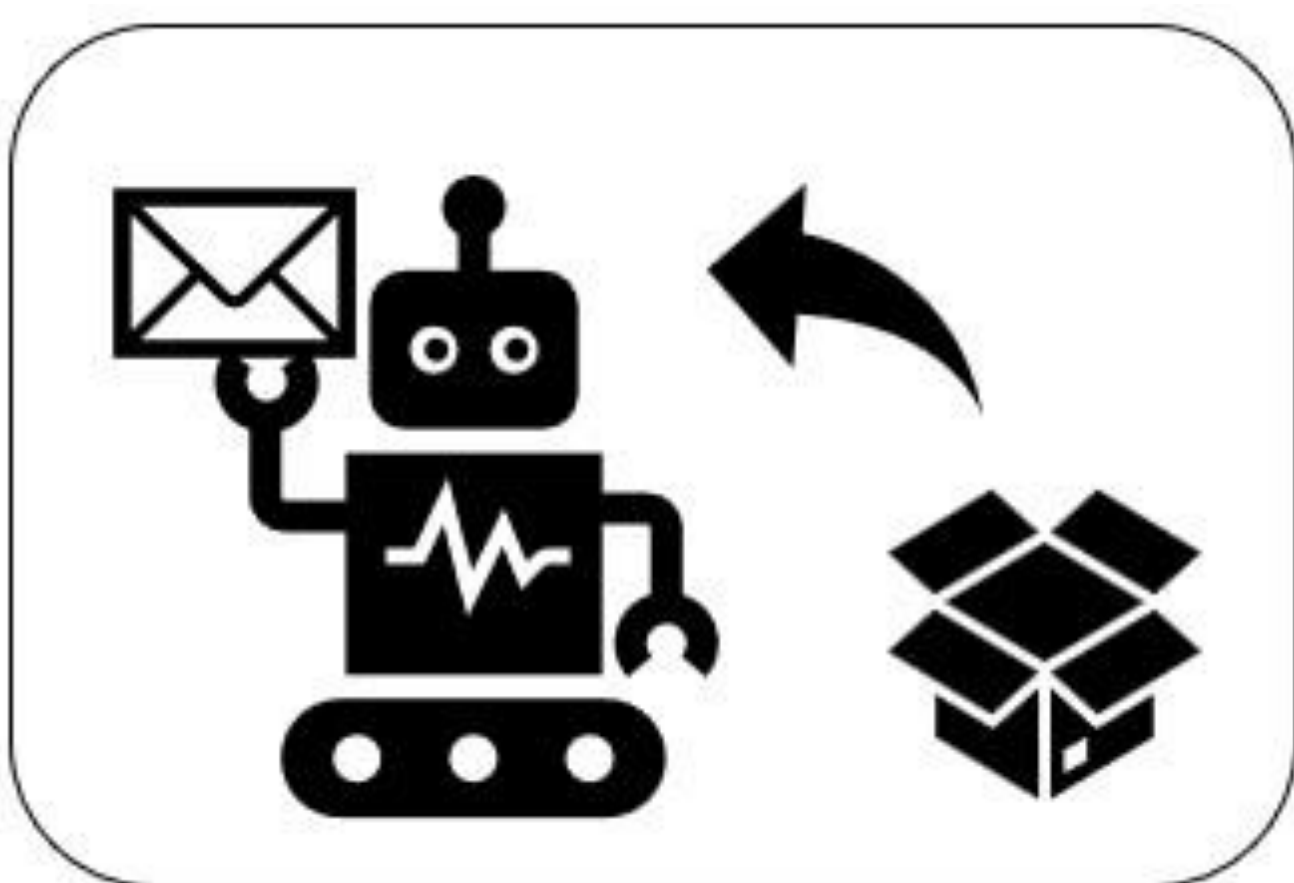
人を認識、年齢や性別を推測し、
配付物にあった対象を選択



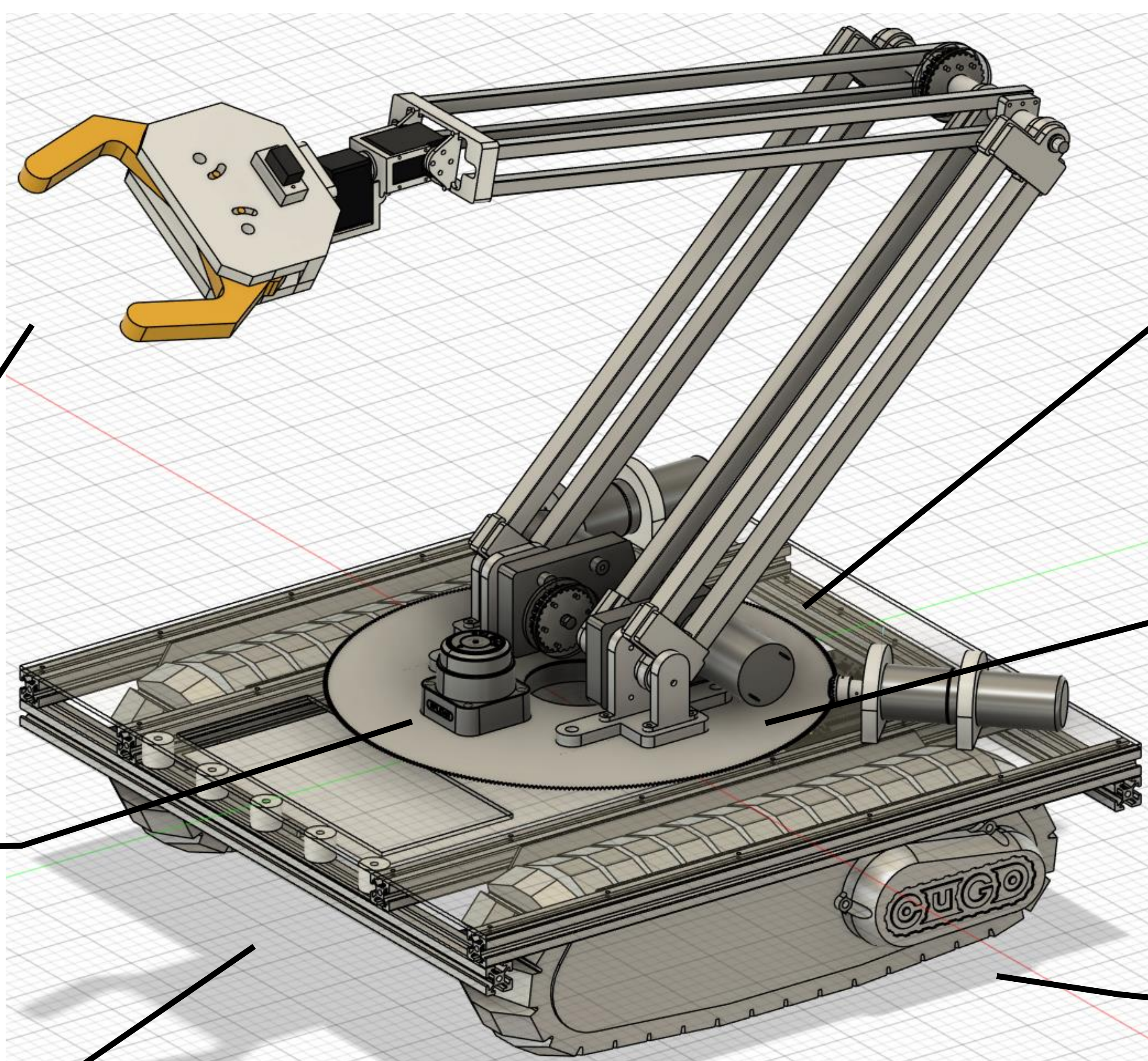
物を渡す相手をしばらくの間追従



ロボットアームを自動で相手が
受け取りやすい高さに調整



配付物がなくなったら自動で補充



グripper
配付物を掴む、
センサで物を渡したの感知

LiDAR
レーザーで周囲を
スキャンして地図を作り、
自分の位置を把握

配付物の収納場所
ここからロボットアームで
配付物を1つ掴み、渡す

マイコン類
ロボットアーム, 走行など
機体全体の制御

回転盤
ロボットアームの回転

クローラー
デコボコな地面や
小さな段差も得意

外観イメージ