

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 6 部門第 3 区分

【発行日】平成 20 年 3 月 21 日 (2008.3.21)

【公開番号】特開 2006-268607 (P2006-268607A)

【公開日】平成 18 年 10 月 5 日 (2006.10.5)

【年通号数】公開・登録公報 2006-039

【出願番号】特願 2005-87651 (P2005-87651)

【国際特許分類】

G 0 6 T 7/20 (2006.01)

G 0 6 T 1/00 (2006.01)

【F I】

G 0 6 T 7/20 3 0 0 Z

G 0 6 T 1/00 3 4 0 B

【手続補正書】

【提出日】平成 20 年 2 月 1 日 (2008.2.1)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

人間を撮影する撮影手段、

前記人間の近傍に存在する物体についての識別情報を検出する識別情報検出手段、

前記識別情報検出手段によって検出された識別情報に基づいて前記人間の動作を予測する動作予測手段、および

前記撮影手段によって撮影された撮影画像が示す前記人間の実動作と前記動作予測手段によって予測された予測動作とから当該実動作を特定する動作特定手段を備える、コミュニケーションロボット。

【請求項 2】

前記撮影画像が示す前記人間の実動作と前記予測動作の各々の類似度を算出する類似度算出手段をさらに備え、

前記動作特定手段は、前記類似度算出手段によって算出された類似度が最も高い前記予測動作を前記実動作として特定する、請求項 1 記載のコミュニケーションロボット。

【請求項 3】

コミュニケーションロボットと、このコミュニケーションロボットと通信可能に設けられるサーバとを備える動作識別システムであって、

前記コミュニケーションロボットは、

人間を撮影する撮影手段、

前記人間の近傍に存在する物体についての識別情報を検出する識別情報検出手段、

検出した識別情報を前記サーバに送信する識別情報送信手段、

前記サーバから前記人間の予測動作情報を受信する予測動作情報受信手段、および

前記撮影手段によって撮影された撮影画像が示す前記人間の実動作と前記予測動作情報受信手段によって受信された予測動作情報とから当該実動作を特定する動作特定手段を備え、

前記サーバは、

前記識別情報送信手段によって送信された識別情報を受信する識別情報受信手段、および

前記識別情報受信手段によって受信された識別情報に基づいて取得した前記人間の予測動作情報を前記コミュニケーションロボットに送信する予測動作情報送信手段を備える、動作識別システム。

【請求項 4】

コミュニケーションロボットと、このコミュニケーションロボットと通信可能に設けられるサーバとを備える動作識別システムであって、

前記コミュニケーションロボットは、

人間を撮影する撮影手段、

前記人間の近傍に存在する物体についての識別情報を検出する識別情報検出手段、および

前記撮影手段によって撮影された撮影画像と前記識別情報検出手段によって検出された識別情報とを前記サーバに送信する送信手段を備え、

前記サーバは、

前記送信手段によって送信された撮影画像と識別情報とを受信する受信手段、

前記受信手段によって受信された識別情報に基づいて前記人間の動作を予測する動作予測手段、および

前記識別情報受信手段によって受信された撮影画像が示す前記人間の実動作と前記動作予測手段によって予測された予測動作とから当該実動作を特定する動作特定手段を備える、動作識別システム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0012

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0012】

請求項 3 の発明は、コミュニケーションロボットと、このコミュニケーションロボットと通信可能に設けられるサーバとを備える動作識別システムであって、コミュニケーションロボットは、人間を撮影する撮影手段、人間の近傍に存在する物体についての識別情報を検出する識別情報検出手段、検出した識別情報をサーバに送信する識別情報送信手段、サーバから人間の予測動作情報を受信する予測動作情報受信手段、および撮影手段によって撮影された撮影画像が示す人間の実動作と予測動作情報受信手段によって受信された予測動作情報とから当該実動作を特定する動作特定手段を備え、サーバは、識別情報送信手段によって送信された識別情報を受信する識別情報受信手段、および識別情報受信手段によって受信された識別情報に基づいて取得した人間の予測動作情報をコミュニケーションロボットに送信する予測動作情報送信手段を備える、動作識別システムである。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0015

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0015】

請求項 4 の発明は、コミュニケーションロボットと、このコミュニケーションロボットと通信可能に設けられるサーバとを備える動作識別システムであって、コミュニケーションロボットは、人間を撮影する撮影手段、人間の近傍に存在する物体についての識別情報を検出する識別情報検出手段、および撮影手段によって撮影された撮影画像と識別情報検出手段によって検出された識別情報とをサーバに送信する送信手段を備え、サーバは、送信手段によって送信された撮影画像と識別情報とを受信する受信手段、受信手段によって受信された識別情報に基づいて人間の動作を予測する動作予測手段、および識別情報受信手段によって受信された撮影画像が示す人間の実動作と動作予測手段によって予測された予測動作とから当該実動作を特定する動作特定手段を備える、動作識別システムである。