

【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26年5月8日(2014.5.8)

【公開番号】特開2012-230506(P2012-230506A)

【公開日】平成24年11月22日(2012.11.22)

【年通号数】公開・登録公報2012-049

【出願番号】特願2011-97647(P2011-97647)

【国際特許分類】

G 06 Q 50/10 (2012.01)

【F I】

G 06 F 17/60 1 2 4

【手続補正書】

【提出日】平成26年3月26日(2014.3.26)

【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】

ロボットが実行した各タスクに対するユーザーの評価を取得する評価取得部と、  
操作者が遠隔操作してロボットが各タスクを実行したときの操作スキル項目についての  
操作スキル・パラメーターを取得する操作スキル・パラメーター取得部と、  
前記評価取得部が取得した評価と、前記操作スキル・パラメーター取得部が取得した操作  
スキル・パラメーターとの関係に基づいて、前記ユーザーと前記操作者とのマッチング  
情報を生成するマッチング情報生成部と、  
を具備する評価装置。

【請求項2】

前記評価取得部が取得した評価と、前記操作スキル・パラメーター取得部が取得した操作  
スキル・パラメーターとの関係に基づいて、前記ユーザーが重要視して評価を行なう操作  
スキル項目を判定する分析部をさらに備える、

請求項1に記載の評価装置。

【請求項3】

ユーザーが重要視して評価を行なうと判定された操作スキル項目について高い操作スキル・  
パラメーターを持つ操作者を当該ユーザーに選定する選定部をさらに備える、  
請求項2に記載の評価装置。

【請求項4】

前記分析部は、前記操作スキル・パラメーターが連続値とカテゴリー変数のときに評価  
と操作スキル・パラメーターとの関係をモデル化して分析を行なう、  
請求項2に記載の評価装置。

【請求項5】

前記分析部は、前記操作スキル・パラメーターが名義尺度、順序尺度、3つ以上のカテゴリーのときに評価と操作スキル・パラメーターとの関係をモデル化して分析を行なう、  
請求項2に記載の評価装置。

【請求項6】

前記分析部は、前記操作スキル・パラメーターが名義尺度と少数個の連続値のときに、  
評価と操作スキル・パラメーターとの関係をモデル化して分析を行なう、  
請求項2に記載の評価装置。

**【請求項 7】**

前記分析部は、2以上の操作スキル項目間での相関に基づいて評価と操作スキル・パラメーターとの関係をモデル化して分析を行なう、

請求項2に記載の評価装置。

**【請求項 8】**

前記操作スキル・パラメーター取得部は、操作スキル・パラメーターとして、操作者による遠隔操作の運用時間を取得する、

請求項1に記載の評価装置。

**【請求項 9】**

前記操作スキル・パラメーター取得部は、操作スキル・パラメーターとして、ユーザーが指示してからのロボットの反応時間を取得する、

請求項1に記載の評価装置。

**【請求項 10】**

前記操作スキル・パラメーター取得部は、操作スキル・パラメーターとして、遠隔操作中にロボットが停止した回数を取得する、

請求項1に記載の評価装置。

**【請求項 11】**

前記操作スキル・パラメーター取得部は、操作スキル・パラメーターとして、操作者による遠隔操作のエラー回数を取得する、

請求項1に記載の評価装置。

**【請求項 12】**

前記操作スキル・パラメーター取得部は、操作スキル・パラメーターとして、運用中にロボットがユーザーに話しかける頻度を取得する、

請求項1に記載の評価装置。

**【請求項 13】**

前記操作スキル・パラメーター取得部は、操作スキル・パラメーターとして、操作者による遠隔操作の運用時間、ユーザーが指示してからのロボットの反応時間、遠隔操作中にロボットが停止した回数、操作者による遠隔操作のエラー回数、又は、運用中にロボットがユーザーに話しかける頻度のうち少なくとも2以上を取得する、

請求項1に記載の評価装置。

**【請求項 14】**

ロボットが実行した各タスクに対するユーザーの評価を取得する評価取得ステップと、操作者が遠隔操作してロボットが各タスクを実行したときの操作スキル項目についての操作スキル・パラメーターを取得する操作スキル・パラメーター取得ステップと、

前記評価取得ステップで取得した評価と、前記操作スキル・パラメーター取得ステップで取得した操作スキル・パラメーターとの関係に基づいて、前記ユーザーと前記操作者とのマッチング情報を生成するマッチング情報生成ステップと、  
を有する評価方法。

**【請求項 15】**

ユーザーと同じ空間に設置されたロボットと、

操作者が前記ロボットを遠隔操作する操作者端末と、

前記ロボットが実行した各タスクに対するユーザーの評価と、前記操作者が前記操作者端末を介して遠隔操作して前記ロボットが各タスクを実行したときの操作スキル・パラメーターとの関係に基づいて、前記ユーザーと前記操作者とのマッチング情報を生成するサービス提供者サーバーと、

を具備するサービス提供システム。

**【請求項 16】**

ロボットが実行した各タスクに対するユーザーの評価を取得する評価取得部、操作者が遠隔操作してロボットが各タスクを実行したときの操作スキル項目についての操作スキル・パラメーターを取得する操作スキル・パラメーター取得部、

前記評価取得部が取得した評価と、前記操作スキル・パラメーター取得部が取得した操作スキル・パラメーターとの関係に基づいて、前記ユーザーと前記操作者とのマッチング情報を生成するマッチング情報生成部、  
としてコンピューターを機能させるようコンピューター可読形式で記述されたコンピューター・プログラム。