

【フットロボットの着陸制御方法と装置】 UBTECH

①要約：

このアイデアは、ロボットの足の制御に焦点を当てています。ロボットの足が着地する際の衝撃を減らすことが重要であり、そのためにインバースキネマティックプランニングという手法を使用しています。また、ロボットの身体部分の相対速度を考慮し、足部の接触力を制御する方法も提案されています。

②目的：

このアイデアの目的は、ロボットの歩行時における衝撃を低減し、ソフトな着地を実現することです。これにより、ロボットの安定性を向上させ、長時間の稼働や人間との共存を可能にすることが狙いです。

③新規性：

このアイデアの新規性は、従来の方法にはない足の着地時の衝撃低減技術として挙げられます。特に、身体部分の相対速度を考慮した動きや接触力の制御方法は、独自のアプローチとなっています。

④独自性：

このアイデアの独自性は、既存の技術や手法を組み合わせることで生まれています。インバースキネマティックプランニングや身体部分の相対速度、接触力の制御など、異なる要素を組み合わせることで新しい解決策を提案しています。

⑤経済価値：

このアイデアは、ロボットの安定性や耐久性の向上につながるため、製品の寿命を延ばすことができる可能性があります。また、教育や医療の分野での利用が見込まれるため、市場での需要が高まる可能性があり、経済的な価値を持つアイデアと言えます。