

事業内容・シーズ概要

視覚障がい者に、思い立ったときに一人で気軽に安全に外出できる手段を提供する

視覚障がい者が外出するときは、目が見える人（家族やガイドヘルパー）と一緒に歩くか、白杖や盲導犬を使って歩きます。しかし、一人で好きなときに外出したいというニーズや、白杖の習得が難しい・使えても不断の緊張が要求され負担や危険が大きいといったペインがあります。

本プロジェクトでは、ロボット技術を応用した車輪付き杖型ガイドナビとシルバーカー型ガイドナビを用いたシステムにより、そのペインを解消しニーズに応えることを目指します。

コア技術・製品情報・サービス

・利用者が押して歩く、直感的使用が可能な機構を特徴とする案内装置（利用者が主体的に歩けることを重視）

・移動ロボット技術を活用した、センサを用いた自動案内
・WebRTC技術を用いた、遠隔ヘルパーによる遠隔案内

→ 以上を統合した、案内システムとサービス

協業・用途イメージ

1. 装置の改良（軽量化、センサ技術、自己位置推定技術）
2. 信号やエレベータ、エスカレータなど、環境との連携を行うパートナー
3. 実証実験を行うための施設（公共施設、公園、病院、ショッピングモール、介護施設、美術館等）の提供と実施のサポート
4. 地図や経路ネットワークの管理（データベース化）技術

基本情報

所在地：

代表取締役：

設立年月日： 設立前

会社HP：<https://www.facebook.com/guidecane/>

資本金：

所在地：大阪府大阪市

大学法人名：公立大学法人大阪 大阪市立大学

大学HP：<https://www.osaka-cu.ac.jp/>

