

技術の名称

## 自律行動型ロボット

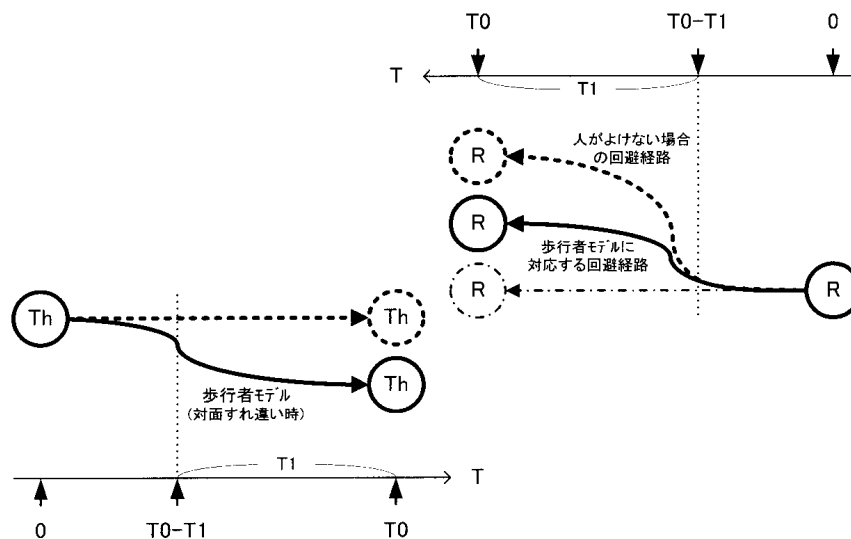
## 適用分野

## 歩行者がいる場所での移動(走行)ロボット

■ 目的 歩行者とすれ違う際にその歩行者の回避行動を予測して周囲の通行への影響を少なくして歩行者と安全にすれ違うことができる自律行動型ロボットを提供する。

■ 効果 本発明によれば、歩行者とすれ違う際にその歩行者の回避行動に応じてロボットの回避行動を制御しているので、歩行者とロボットとがすれ違う際にロボットは必要以上に回避行動をとることなく周囲の通行への影響を少なくすることができる。

■ 技術概要 本発明は、自律的に行動(走行)するロボットであって、自己Rとすれ違う歩行者Thの軌跡を示す歩行者モデルを記憶しておき、一方、自己Rの位置を検出すると共に歩行者Thの位置を検出し、自己R位置と歩行者Th位置と、予め記憶している歩行者モデルとに基づいて自己Rとすれ違う歩行者Thの軌跡を予測し、その予測結果に応じて自己Rの回避行動を決定している。

■ 特記事項、  
図など■ 主たる提供  
特許

特許等の名称 : 歩行者の軌跡を予測して自己の回避行動を決定するロボット  
登録番号  
出願番号 : 特願2011-067591  
公開番号 :  
出願日 : 平成23年3月25日

## ■ 実施実績

有、 ○無

## ■ 提供形態

○実施許諾、 ×権利譲渡

お問合せ先

株式会社国際電気通信基礎技術研究所(ATR) 経営統括部 知的財産チーム  
〒619-0288 京都府相楽郡精華町光台二丁目2番地2  
TEL 0774-95-1171, 1195 E-mail ; patent@atr.jp