

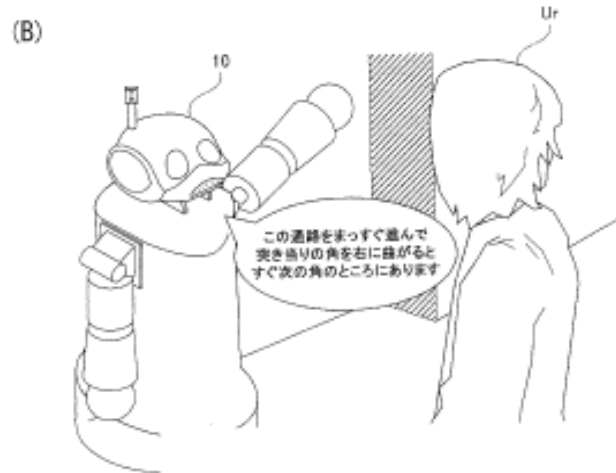
技術の名称

## 路上視モデルの構築方法

## 適用分野

## 道案内ロボット

- 目的 人の理解に適したやり方で経路についてロボットが対話しつつ道案内をすることを目的とする。
- 効果 現実に行なわれている道案内は、平面地図をベースとした俯瞰視に基づいて行なわれているケースが多く、俯瞰視によるランドマーク(目印)と現場において見えるランドマークとが必ずしも一致せず、適切な道案内ができない場合があったが、本発明によれば、現場における視点位置から見えるランドマークに基づいて道案内してくれるので、迷子になることなく目的地に辿りつくことができる。
- 技術概要 本発明は、環境内の経路を移動しながら位置情報と画像情報とを収集し、その収集結果からランドマークを検出してそれが見える視点位置、即ち経路上の撮影場所を特定し、そしてその検出したランドマークを示す特定位置に従って地図上のルートを割り付け、その割り付けたルートに基づいてロボット10が道案内する。

■ 特記事項、  
図など

- 主たる提供特許 特許等の名称 : ルートパースペクティブモデル構築方法およびロボット  
登録番号  
出願番号 : 特願2011-043674 出願日 : 平成23年3月1日  
公開番号 :

- 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