

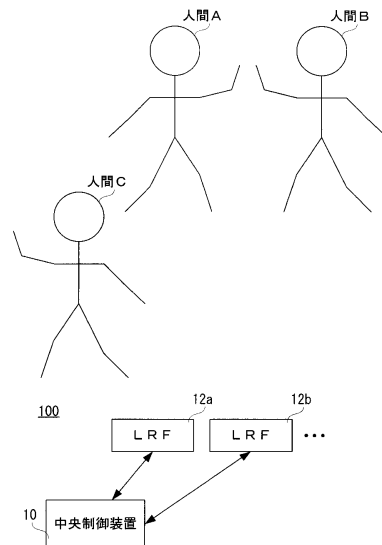
技術の名称

位置検出システム

適用分野

アトラクション会場、イベント会場、博物館などにおける人間の行動予測

- 目的 すれ違い行動に基づいて人間のその後の位置を予測する。
- 効果 本発明は、すれ違い行動に基づいて人間のその後の位置が予測できるので、例えばその人間とコミュニケーションを採ろうとしているロボットが即座に対応できるようになり、ロボットが人間に提供する情報を的確に選択できるようになる。
- 技術概要 本発明位置検出システム100は、複数のレーザレンジファインダLRF12とCPU100とから構成されており、LRF12の検出範囲内にいる人間A、Bを検出してその位置データをCPU100内に蓄積しておき、人間Aおよび人間Bの位置履歴データに基づいて人間Aと人間Bとの間ですれ違い行動が行なわれた判断した場合、すれ違いモデルごとにすれ違い軌跡と一致する確率が計算され、CPU100は確率の値が最も大きいすれ違いモデルに従って人間Bの移動方向を決定し、所定時間後の人間Bの移動距離を求めて人間Bのその後の位置を予測する。

■ 特記事項、
図など

- 主たる提供特許 特許等の名称:位置検出システム
登録番号:
出願番号:特願2010-091876 出願日:平成22年4月13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