

技術の名称

道案内システム

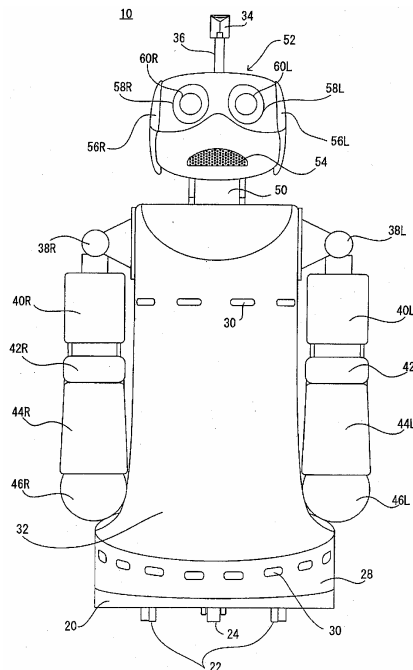
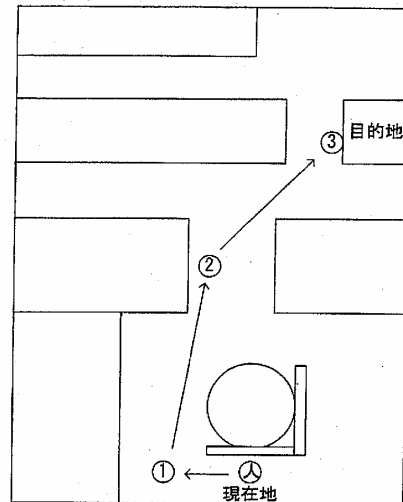
適用分野

駅や繁華街などの案内ステーション、交番

- 目的 ロボットによる道案内を最終目的地まで同行することなく効率的に行う。
- 効果 本発明によれば、ロボットが最終目的地が見渡せるところまで人間を同行案内し、そこで同行案内を終了し、次の人間に対する道案内の待機状態に入るので、ロボットによる道案内の効率が高まる。
- 技術概要 本発明システムの主体であるロボット10は、目的地に到達するための通過点(目印)と成り得る地点であるパス①②③に関する道案内データベースを持ち、現在地と目的地とが与えられると必ず目的地に至る次のパス②を見通せるパス①を通過してゆく経路を示す見通し経路に沿って人間を誘導するとともに、そのパス②に到達するとそのパス②から目的地③までの道順を説明し、その説明によって人間が最終目的地③までの道順を理解した場合は、その時点で道案内を終了する。

■ 特記事項,図など

見通し経路



- 主たる提供特許 特許等の名称 : 道案内ロボット
登録番号 :
出願番号 : 特願2006-087645
公開番号 :

出願日:平成18年3月28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「けいはんな学研都市」光台二丁目2番地2
TEL 0774-95-2521 E-mail ; patent@atr.jp