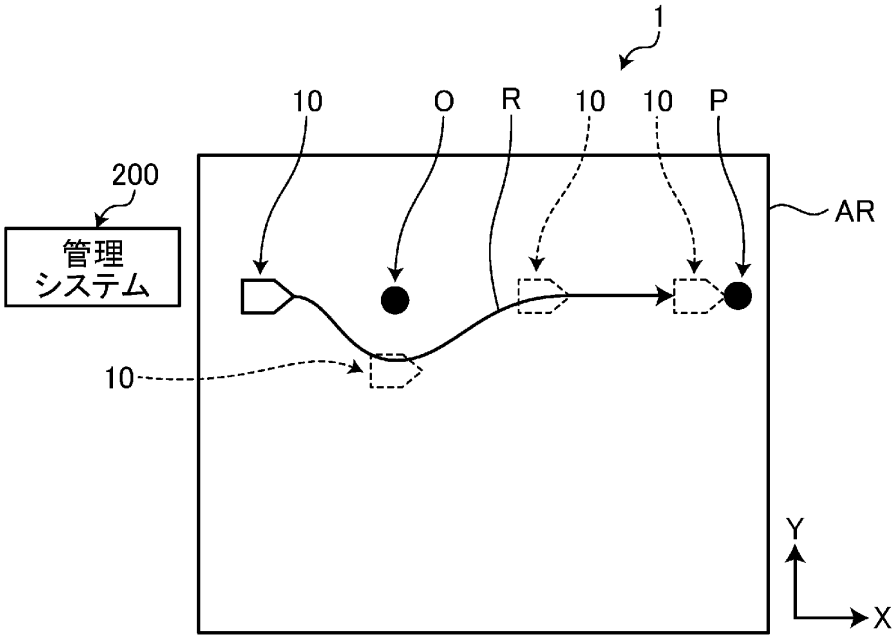
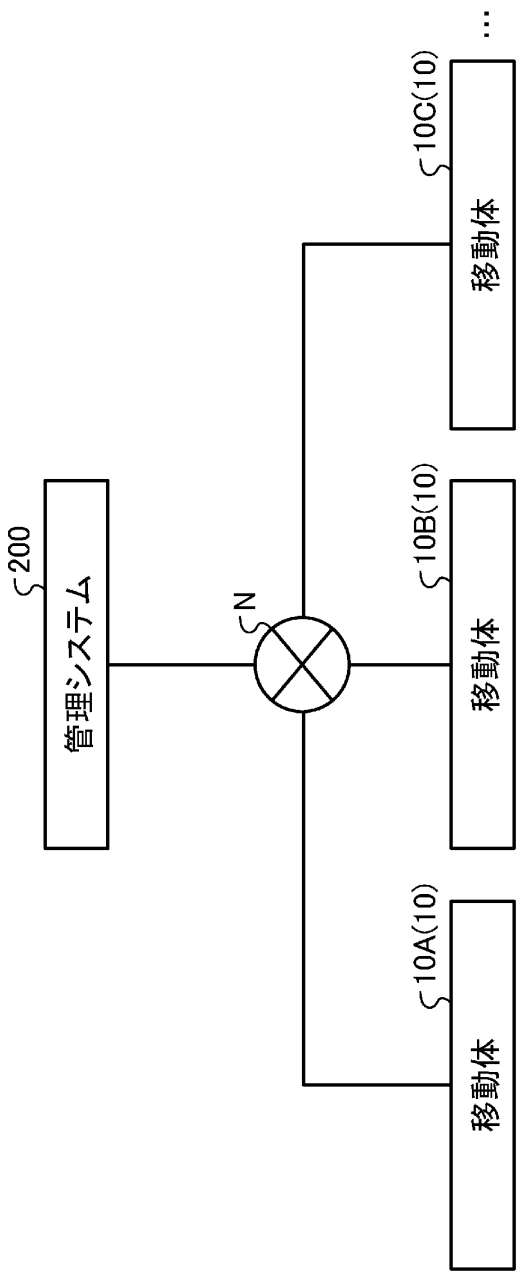
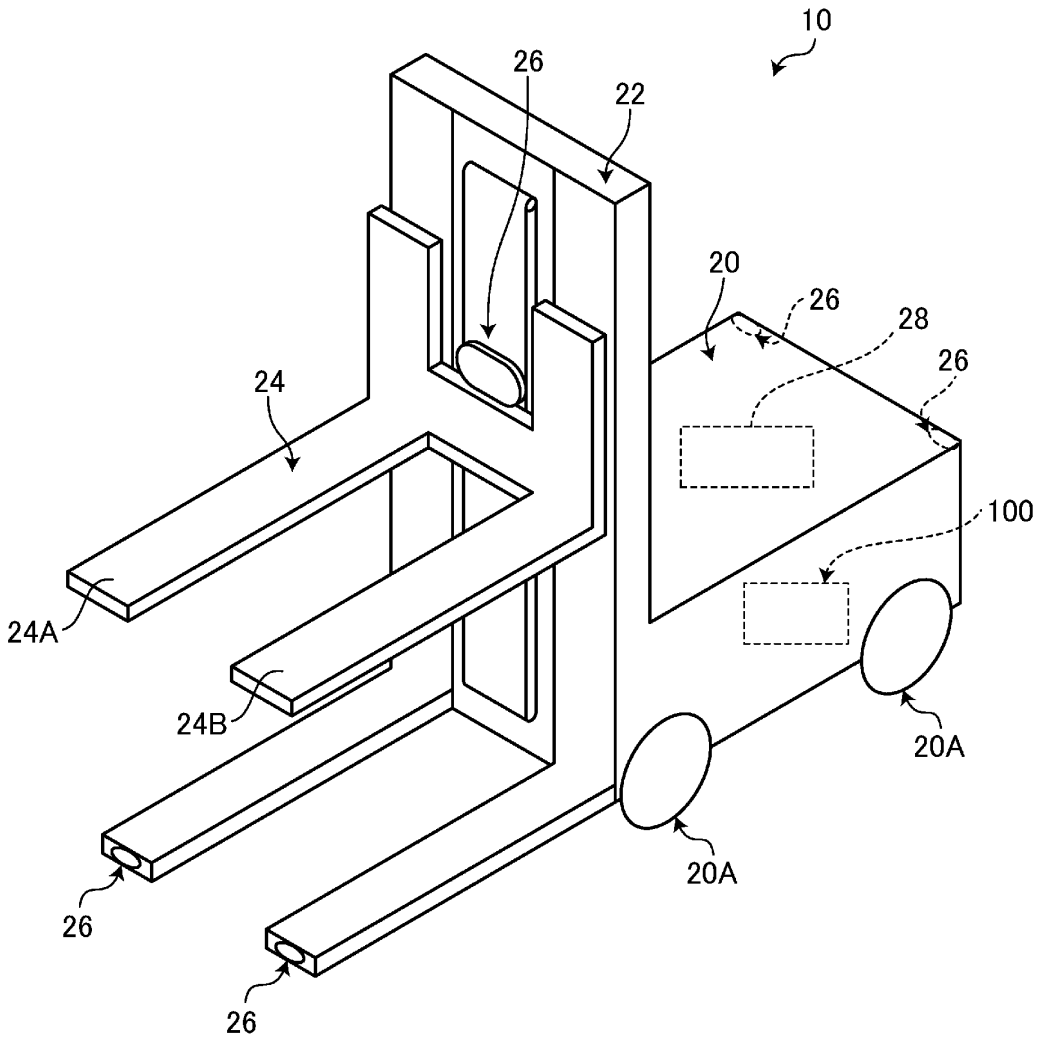
[図1]



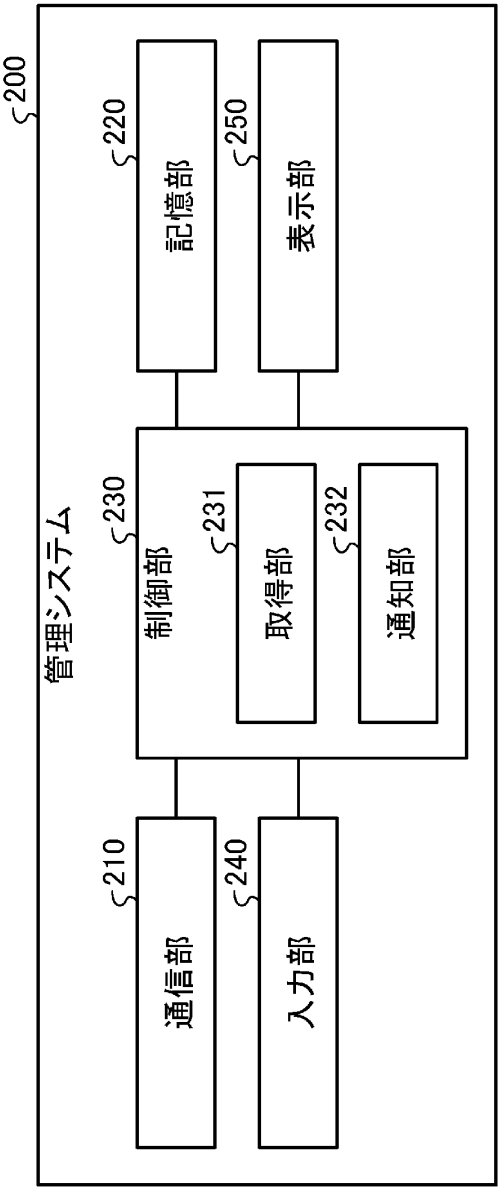
[図2]



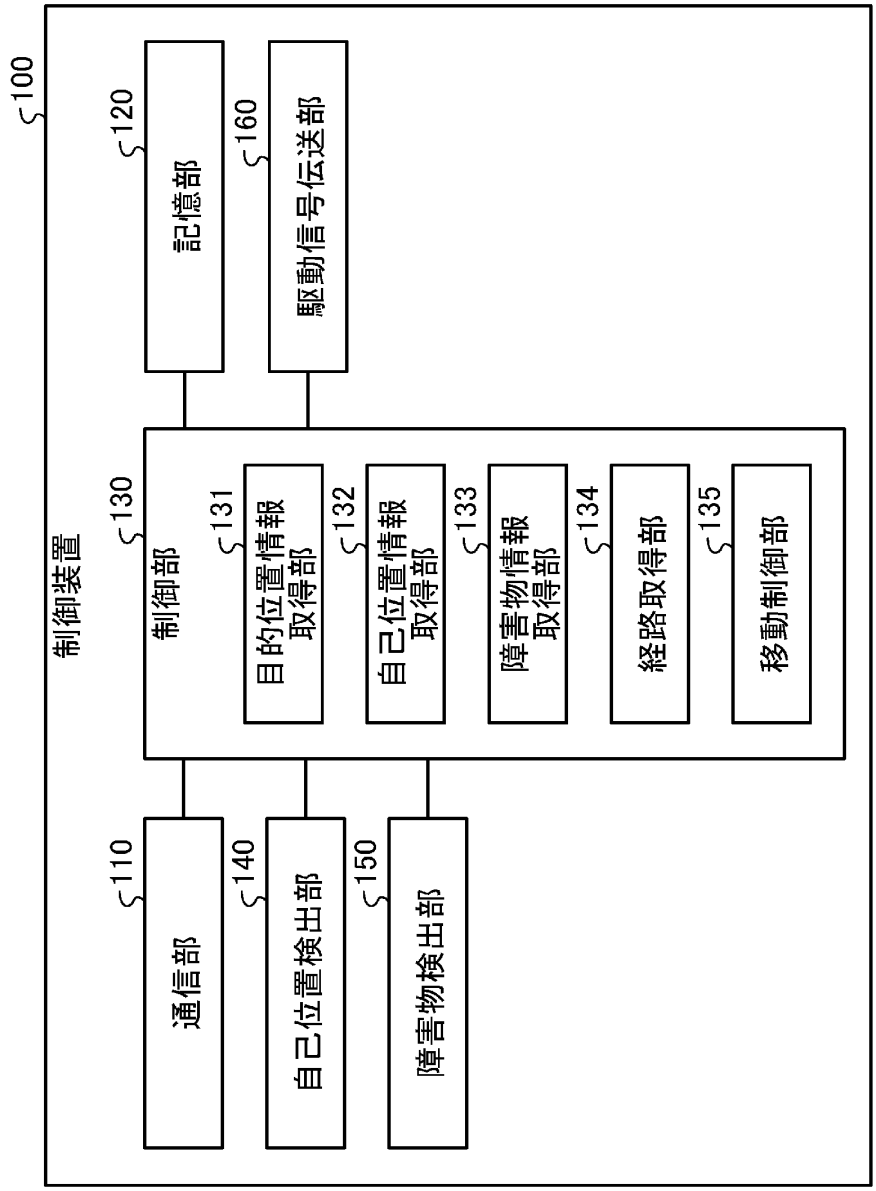
[図3]



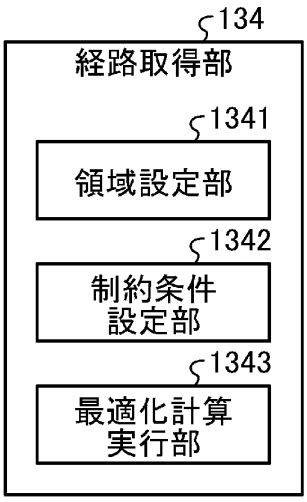
[図4]


200
管理システム
210
通信部
220
記憶部
230
制御部
231
取得部
232
通知部
240
入力部
250
表示部

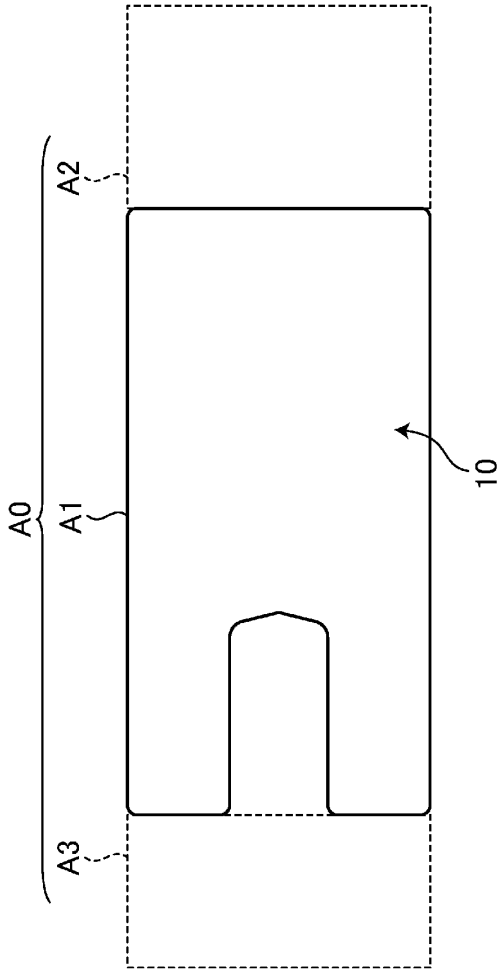
[図5]


100
制御装置
120
記憶部
160
駆動信号伝送部
130
制御部
131
目的位置情報取得部
132
自己位置情報取得部
133
障害物情報取得部
134
経路取得部
135
移動制御部
110
通信部
140
自己位置検出部
150
障害物検出部

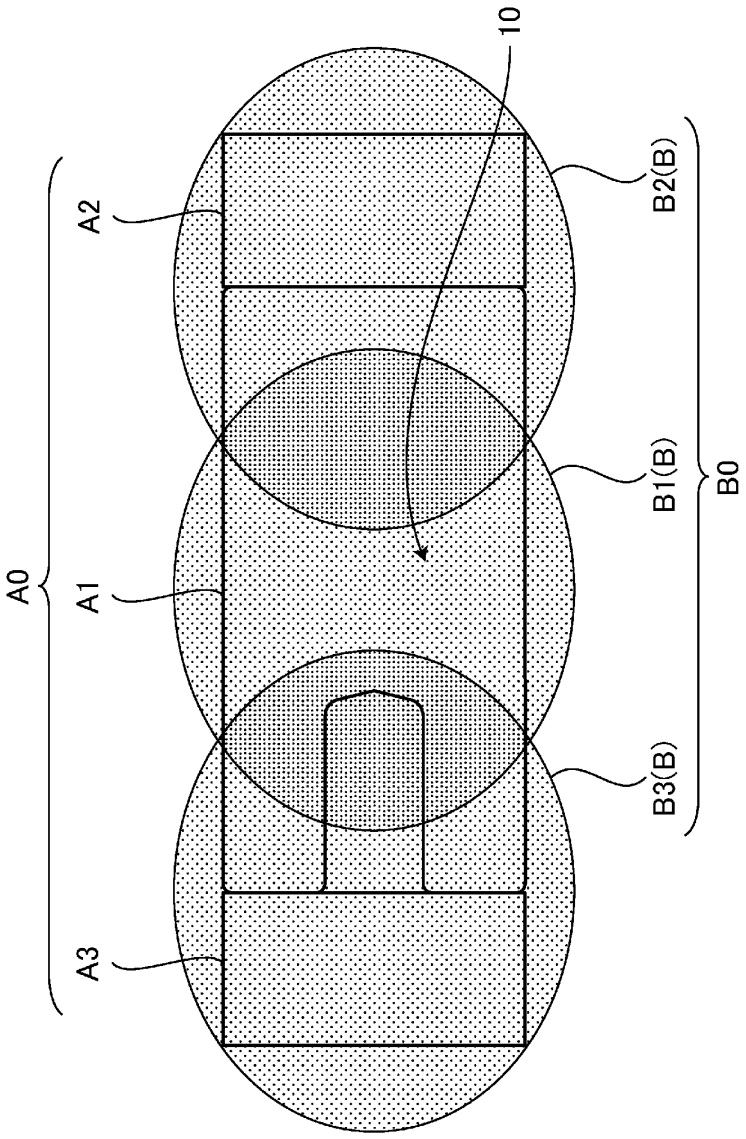
[図6]



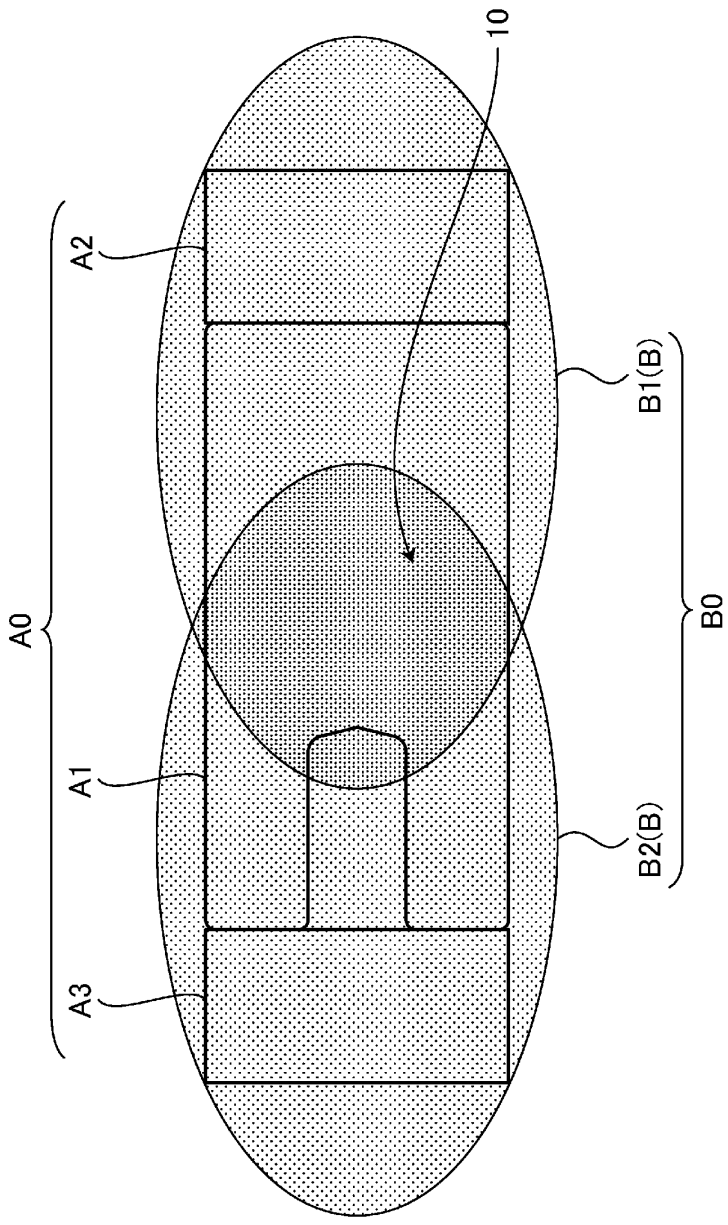
[図7]



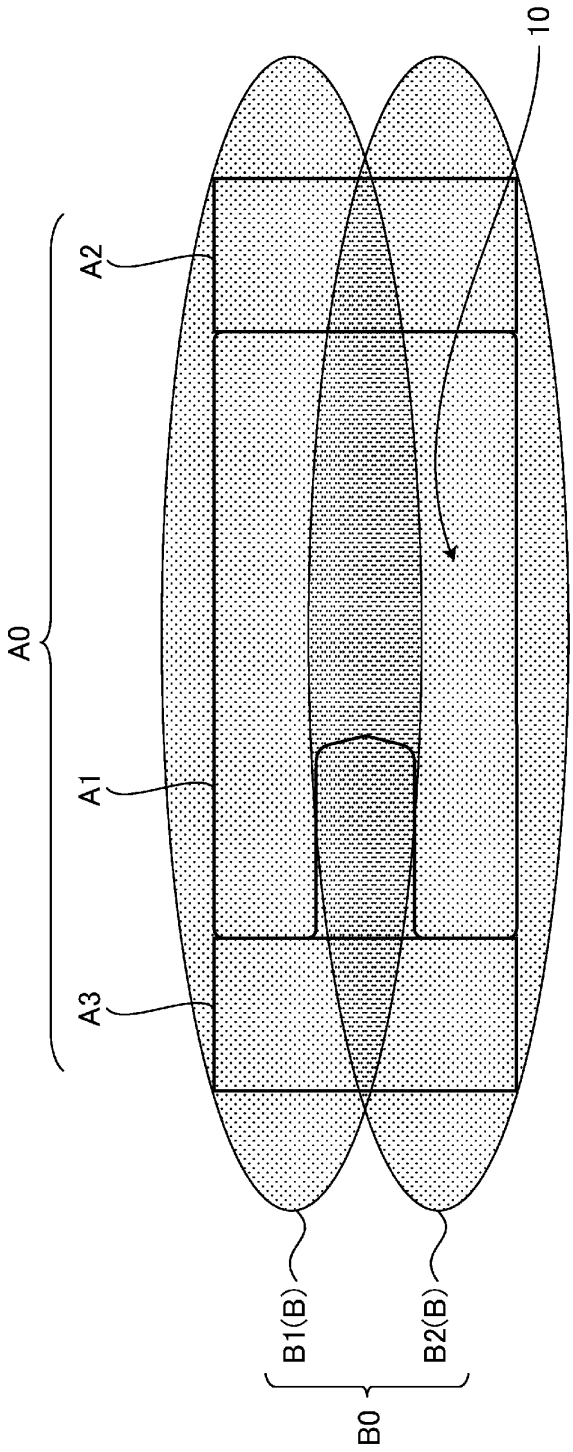
[図8]



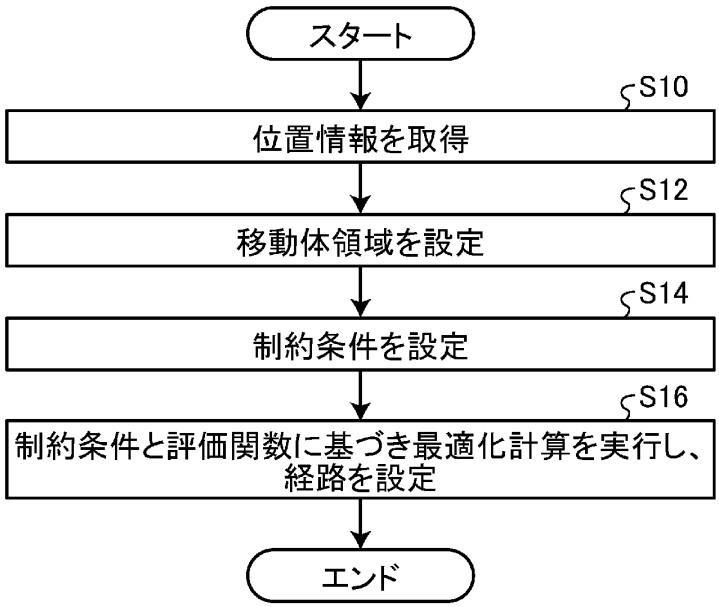
[図9]



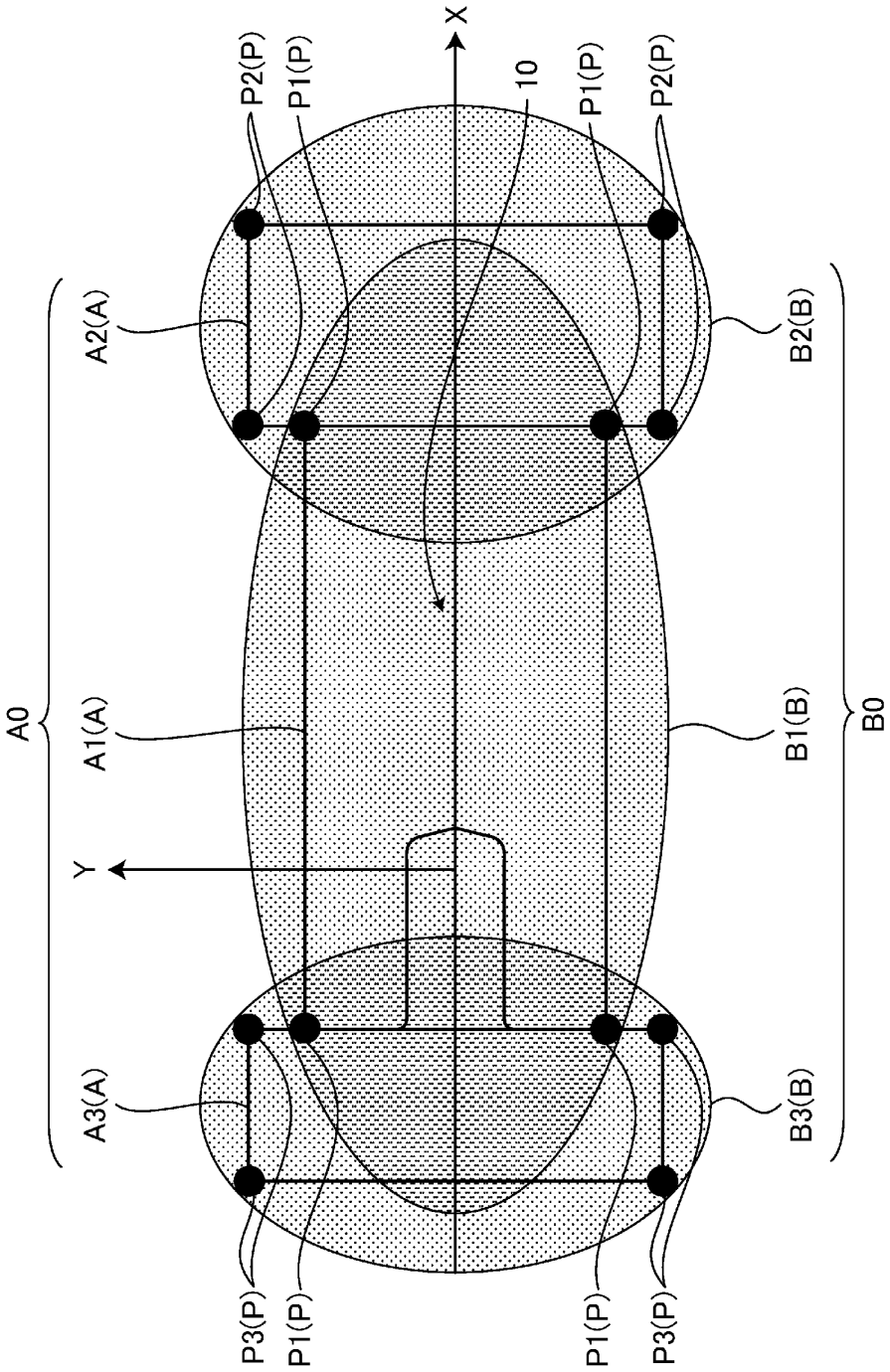
[図10]



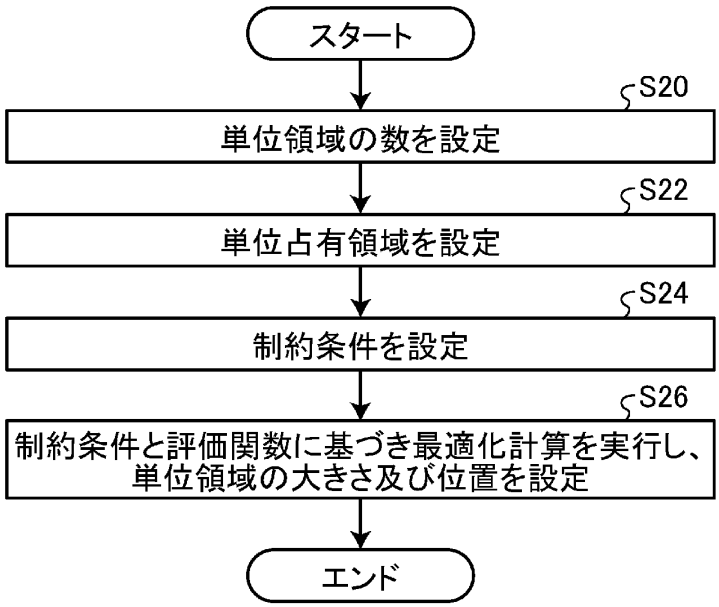
[図11]


スタート
S10
位置情報を取得
S12
移動体領域を設定
S14
制約条件を設定
S16
制約条件と評価関数に基づき最適化計算を実行し、経路を設定
エンド

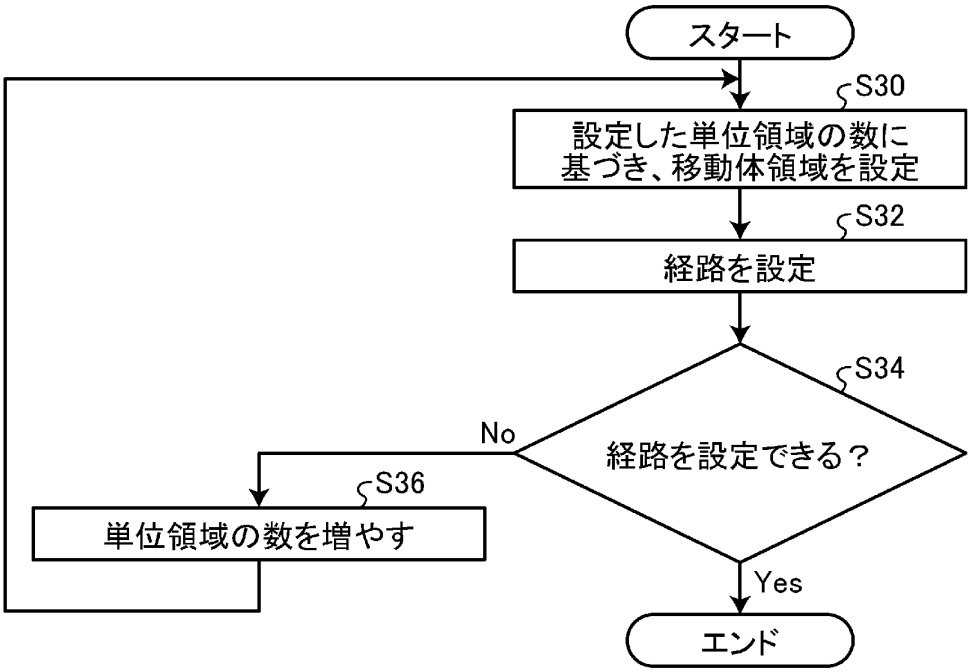
[図12]


X
10
P2(P)
P1(P)
P1(P)
P2(P)
A2(A)
B2(B)
A0
A1(A)
B1(B)
B0
Y
A3(A)
B3(B)
P3(P)
P1(P)
P1(P)
P3(P)

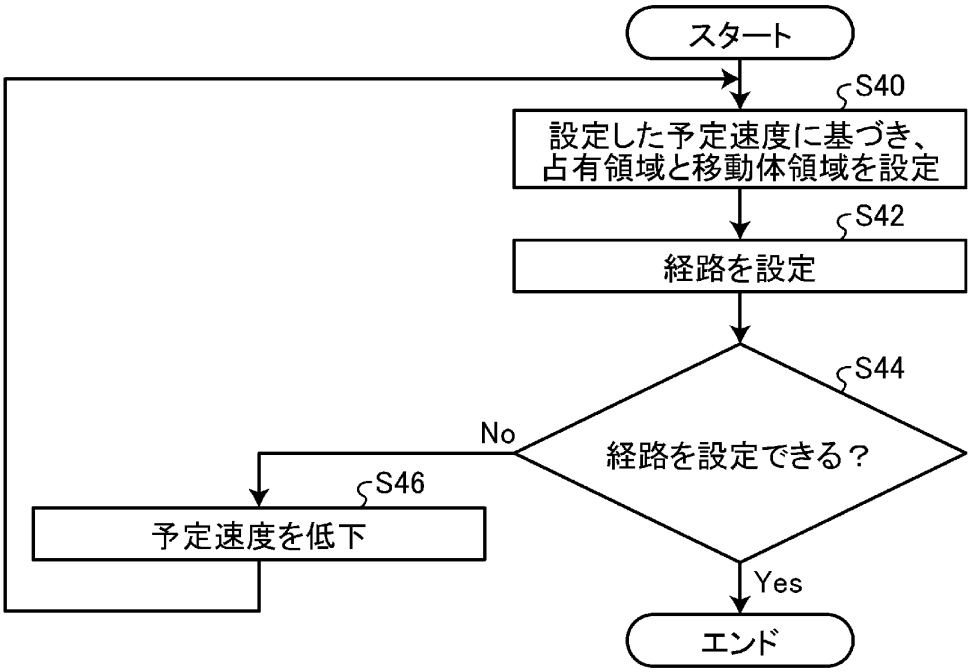
[図13]


スタート
S20
単位領域の数を設定
S22
単位占有領域を設定
S24
制約条件を設定
S26
制約条件と評価関数に基づき最適化計算を実行し、
単位領域の大きさ及び位置を設定
エンド

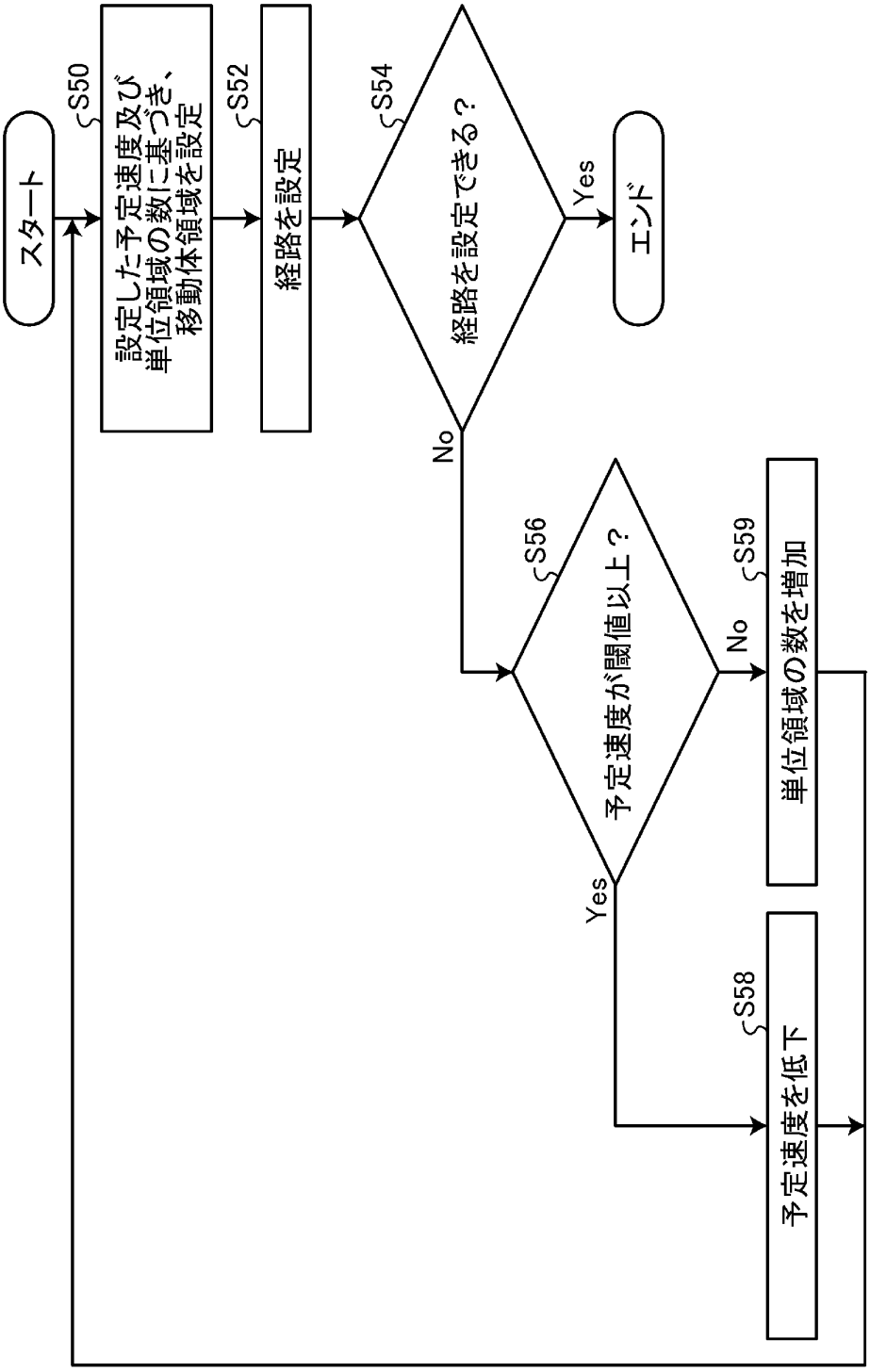
[図14]


スタート
S30
設定した単位領域の数に
基づき、移動体領域を設定
S32
経路を設定
S34
経路を設定できる？
No
S36
単位領域の数を増やす
Yes
エンド

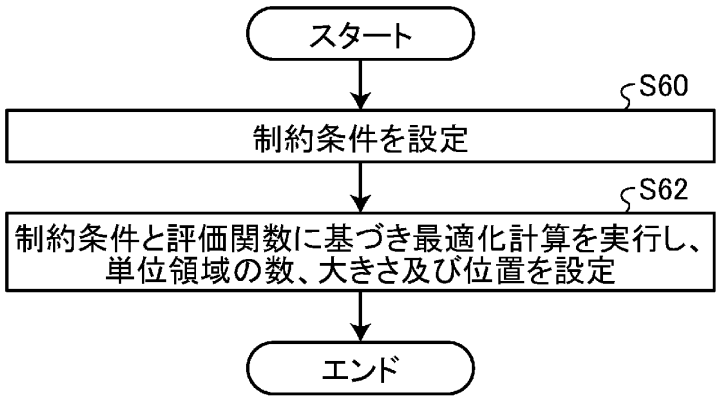
[図15]


スタート
S40
設定した予定速度に基づき、
占有領域と移動体領域を設定
S42
経路を設定
S44
経路を設定できる？
No
S46
予定速度を低下
Yes
エンド

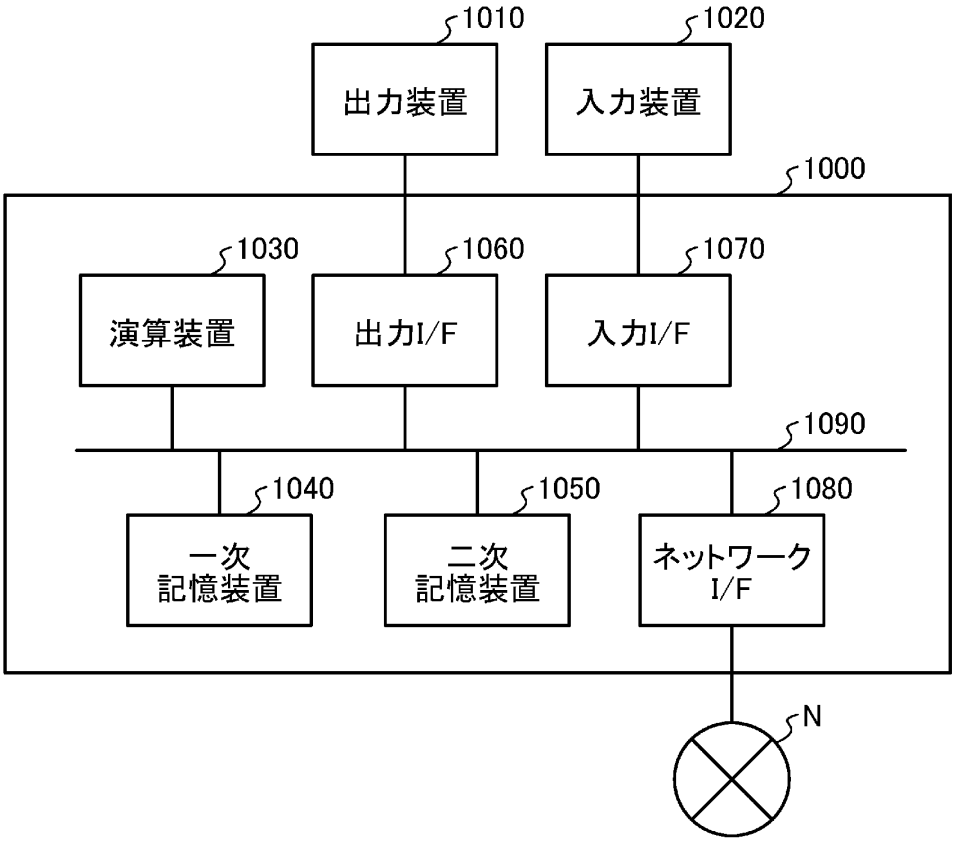
[図16]


スタート
S50
設定した予定速度及び単位領域の数に基づき、移動体領域を設定
S52
経路を設定
S54
経路を設定できる？
Yes
エンド
No
S56
予定速度が閾値以上？
No
S59
単位領域の数を増加
Yes
S58
予定速度を低下

[図17]


スタート
S60
制約条件を設定
S62
制約条件と評価関数に基づき最適化計算を実行し、
単位領域の数、大きさ及び位置を設定
エンド

[図18]


1010
出力装置
1020
入力装置
1000
1030
演算装置
1060
出力I/F
1070
入力I/F
1090
1040
一次
記憶装置
1050
二次
記憶装置
1080
ネットワーク
I/F
N