

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2023年10月26日(26.10.2023)



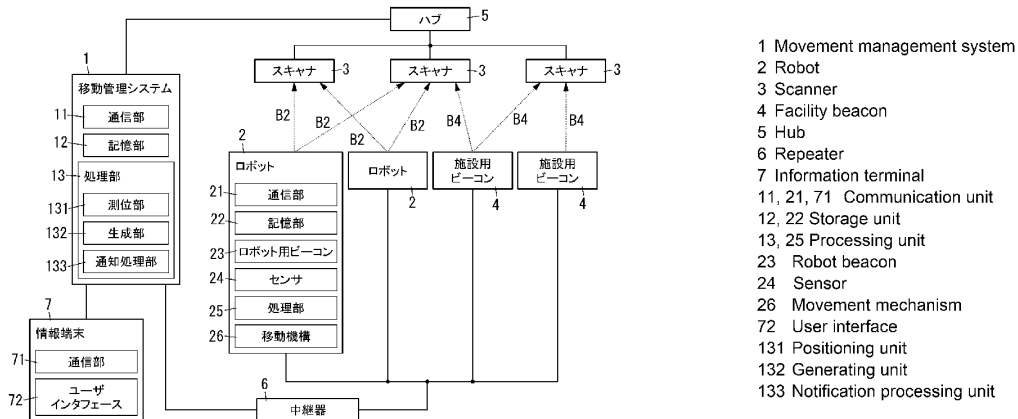
(10) 国際公開番号

WO 2023/204025 A1

- (51) 国際特許分類:
G05D 1/02 (2020.01) G01C 21/26 (2006.01)
G08G 1/09 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2023/014037
- (22) 国際出願日: 2023年4月5日(05.04.2023)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2022-069674 2022年4月20日(20.04.2022) JP
- (71) 出願人: パナソニックIPマネジメント株式会社 (PANASONIC INTELLECTUAL PROPERTY MANAGEMENT CO., LTD.) [JP/JP]; 〒5406207 大阪府大阪市中央区城見2丁目1番61号 Osaka (JP).
- (72) 発明者: 王 燕峰 (WANG, Yanfeng). 柴野 伸之 (SHIBANO, Nobuyuki). 大塚 貴丈 (OTSUKA, Takatomo). 浮田 陽介 (UKITA, Yosuke). 大久保 達矢 (OKUBO, Tatsuya).
- (74) 代理人: 弁理士法人北斗特許事務所 (HOKUTO PATENT ATTORNEYS OFFICE); 〒5300001 大阪府大阪市北区梅田一丁目12-17 JR 梅田スクエアビル Osaka (JP).
- (81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MU, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL,

(54) Title: MOVEMENT MANAGEMENT SYSTEM, MOVEMENT MANAGEMENT METHOD, AND PROGRAM

(54) 発明の名称: 移動管理システム、移動管理方法及びプログラム



(57) Abstract: The purpose of the present disclosure is to restrict the movement of a robot more accurately. A movement management system (1) comprises: a positioning unit (131); a generating unit (132); and a notification processing unit (133). The positioning unit (131) determines the position of a robot (2) on the basis of a beacon signal (B2) received by a scanner (3) installed in a facility. The beacon signal (B2) is transmitted from a robot beacon (23) mounted on the robot (2) which moves autonomously. The generating unit (132) generates movement guidance information. The notification processing unit (133) transmits the movement guidance information to the robot (2). The movement guidance information includes position information regarding the position of the robot (2) obtained by the positioning unit (131), and restriction information regarding a range of restricted areas within the facility where the movement of the robot (2) is restricted.

[続葉有]

PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK,
SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA,
UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, ME, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

一 国際調査報告 (条約第21条(3))

(57) 要約: 本開示は、ロボットの動作の制限をより正確に行うことを目的とする。移動管理システム(1)は、測位部(131)と、生成部(132)と、通知処理部(133)と、を備える。測位部(131)は、施設に設置されたスキャナ(3)で受信されたビーコン信号(B2)に基づいて、ロボット(2)の位置を求める。ビーコン信号(B2)は、自律移動するロボット(2)に搭載されたロボット用ビーコン(23)から送信される。生成部(132)は、移動案内情報を生成する。通知処理部(133)は、ロボット(2)に移動案内情報を送信する。移動案内情報は、測位部(131)で求められたロボット(2)の位置に関する位置情報と、施設のうちロボット(2)の動作が制限される制限エリアの範囲に関する制限情報と、を含む。