

(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
2025年1月30日(30.01.2025)



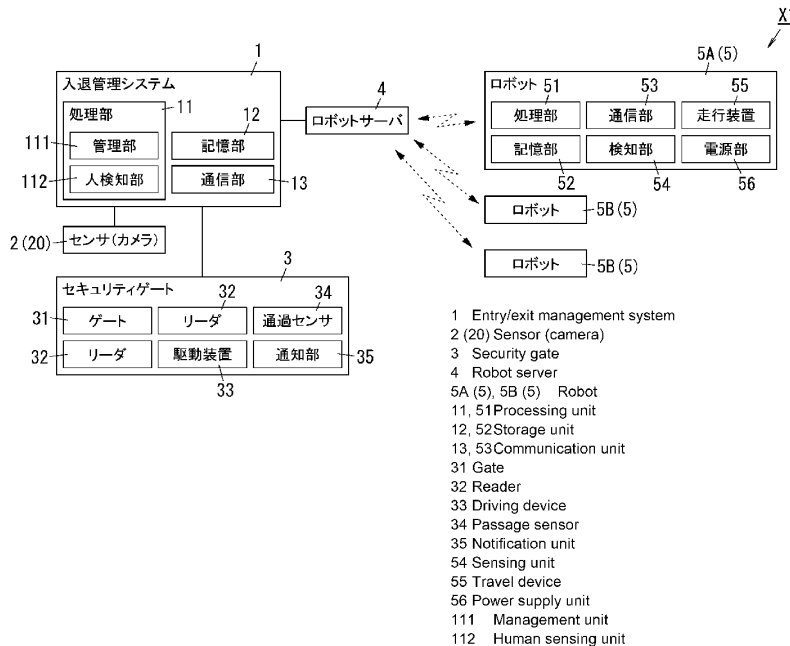
(10) 国際公開番号

WO 2025/022819 A1

- (51) 国際特許分類:
G07C 9/20 (2020.01) G05D 1/43 (2024.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2024/020153
- (22) 国際出願日: 2024年6月3日(03.06.2024)
- (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 2023-122827 2023年7月27日(27.07.2023) 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]; 〒5710057 大阪府門真市元町2番6号 Osaka (JP).
- (72) 発明者: 大塚 貴丈(OTSUKA, Takatomo). 柴野 伸之(SHIBANO, Nobuyuki). 王 燕峰(WANG, Yanfeng).
- (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,

(54) Title: ENTRY/EXIT MANAGEMENT SYSTEM, ENTRY/EXIT MANAGEMENT METHOD, AND PROGRAM

(54) 発明の名称: 入退管理システム、入退管理方法及びプログラム



(57) Abstract: An objective of the present disclosure is to mitigate traffic congestion in the installation location of a security gate. An entry/exit management system (1) comprises a management unit (111) and a human sensing unit (112). Upon receipt of a passage request for requesting permission to pass a security gate (3) from a first robot (5A), the management unit (111) determines the presence/absence of passage competition between the first robot (5A) and a second robot (5B), and determines the presence/absence of passage competition between the first robot (5A) and a person on the basis of a

[続葉有]

LY, MA, MD, MG, MK, MN, MU, MW, MX, MY,
MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL,
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:

— 国際調査報告(条約第21条(3))

determination result from the human sensing unit (112). The management unit (111) causes the security gate (3) to permit the passage of the first robot (5A) if there is no passage competition between the first robot (5A) and the second robot (5B) and there is no passage competition between the first robot (5A) and a person.

(57) 要約: 本開示は、セキュリティゲートの設置場所における交通混雑を緩和することを目的とする。入退管理システム(1)は、管理部(111)と、人検知部(112)と、を備える。管理部(111)は、セキュリティゲート(3)の通過を要求する通過要求を第1のロボット(5A)から受けると、第1のロボット(5A)と第2のロボット(5B)との通過競合の有無を判断し、人検知部(112)の判断結果に基づいて第1のロボット(5A)と人との通過競合の有無を判断する。管理部(111)は、第1のロボット(5A)と第2のロボット(5B)との通過競合が無く、第1のロボット(5A)と人との通過競合が無ければ、セキュリティゲート(3)に第1のロボット(5A)の通過を許可させる。