

(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
2011年6月9日(09.06.2011)



(10) 国際公開番号
WO 2011/067887 A1

- (51) 国際特許分類:
G05D 1/02 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2010/006259
- (22) 国際出願日: 2010年10月22日(22.10.2010)
- (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 2009-274519 2009年12月2日(02.12.2009) JP
- (71) 出願人(米国を除く全ての指定国について): 村田機械株式会社(Murata Machinery, Ltd.) [JP/JP]; 〒6018326 京都府京都市南区吉祥院南落合町3番地 Kyoto (JP).
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人(米国についてのみ): 中野剛(NAKANO, Tsuyoshi) [JP/JP]; 〒6128686 京都府京都市伏見区竹田向代町136番地 村田機械株式会社内 Kyoto (JP). 田中昌司(TANAKA, Shoji)

[JP/JP]; 〒6128686 京都府京都市伏見区竹田向代町136番地 村田機械株式会社内 Kyoto (JP).

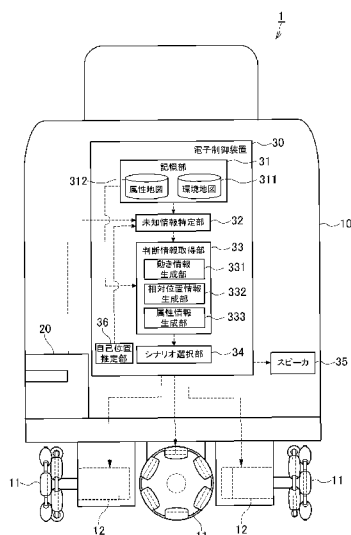
- (74) 代理人: 上田和弘(UEDA, Kazuhiro); 〒1020074 東京都千代田区九段南3丁目7番13号 九段小家ビル7階 Tokyo (JP).
- (81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PE, PG, PH, PL, PT, RO, RS, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, 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, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ

[続葉有]

(54) Title: AUTONOMOUS MOBILE DEVICE

(54) 発明の名称: 自律移動装置

(図1)



- 30 Electronic Control Device
31 Storage Unit
311 Environment Map
312 Attribute Map
32 Unknown Information Identification Unit
33 Assessment Information Acquisition Unit
331 Movement Information Generation Unit
332 Relative Position Information Generation Unit
333 Attribute Information Generation Unit
34 Scenario Selection Unit
35 Speaker
36 Own Position Estimation Unit

(57) Abstract: Disclosed is an autonomous mobile device that is capable of taking actions suitable to performing a task, in response to conditions. The autonomous mobile device (1), which performs a prescribed task when moving autonomously to a destination, is equipped with a storage unit (31) that stores an environment map (311), a laser range finder (20) that acquires surrounding obstacle information (50), an unknown information identification unit (32) that identifies unknown obstacle information (52) from the surrounding obstacle information (50), an assessment information acquisition unit (33) that, in cases in which unknown obstacle information (52) has been identified, acquires a plurality of types of assessment information pertaining to said unknown obstacles including movement information, relative position information, and attribute information, and a scenario selection unit (34) that selects, on the basis of the assessment information, one action scenario from among a plurality of action scenarios (A1 to D1) that include action scenarios defined to perform a task, which are action scenarios that exclude action scenarios for cancelling or continuing a task.

(57) 要約: 状況に応じてタスクの実行に適した行動をとることが可能な自律移動装置を提供する。自律移動装置(1)は、目的地まで自律的に移動する際に所定のタスクを実行する自律移動装置であり、環境地図(311)を記憶する記憶部(31)と、周囲の障害物情報(50)を取得するレーザレンジファインダ(20)と、周囲の障害物情報(50)から未知の障害物情報(52)を特定する未知情報特定部(32)と、未知の障害物情報(52)が特定された場合に、該未知の障害物に関連した動き情報、相対位置情報、属性情報からなる複数の判断情報を取得する判断情報取得部(33)と、判断情報に基づいて、タスクの実行をキャンセル又は続行する旨の行動シナリオ以外の行動シナリオであってタスクを実行するために定義された行動シナリオを含む、複数の行動シナリオ(A1~D1)の中から一つの行動シナリオを選択するシナリオ選択部(34)とを備える。



(AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR,
GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT,
NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI
(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR,
NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))

— 補正された請求の範囲及び説明書 (条約第 19 条(1))

明 細 書

発明の名称： 自律移動装置

技術分野

[0001] 本発明は、目的地まで自律的に移動する自律移動装置に関する。

背景技術

[0002] 従来から、環境の形状を示す地図情報を予め記憶し、この地図情報とセンサによる周囲の計測結果とを用いて、障害物を回避しながら目的地まで自律的に移動する自律移動装置が知られている（例えば、特許文献 1 参照）。特許文献 1 に記載の自律移動装置は、走行面において障害となる凹部を回避するため、走行可能な凹部の情報を地図情報に付加して記憶し、走行中に地図情報にない凹部がセンサによって検出されると停止する。

先行技術文献

特許文献

[0003] 特許文献 1：特開 2005-157625 公報

発明の概要

発明が解決しようとする課題

[0004] ところで、自律移動装置には、エレベータへの乗降、充電ステーションへのドッキング等のタスクを自律的に実行することが求められる場合がある。通常、これらのタスクは、人などの動く障害物、一時的に置かれた段ボール等、地図情報にない障害物が存在する環境内で実行される。このため、自律移動装置は、これらの障害物を回避してタスクを実行する必要がある。

[0005] しかしながら、上記特許文献 1 に記載された自律移動装置のように、地図情報にない障害物を検出した場合に停止するように設定すれば、タスクの実行が度々キャンセルされる虞がある。例えば、自律移動装置がタスクとしてエレベータへの乗車を実行する場合、エレベータ内の人を検知して乗車をキャンセルした後、タスクの実行を再試行しても、エレベータに人が乗っている限りタスクの実行はキャンセルされることになる。この場合、タスクが完

了するまでに長時間かかる虞がある。

[0006] 一方、地図情報にない障害物が存在する場合であっても、状況に応じてタスクの実行に適した行動をとることができれば、タスクを早く完了させることができる。

[0007] そこで本発明は、状況に応じてタスクの実行に適した行動をとることが可能な自律移動装置を提供することを目的とする。

課題を解決するための手段

[0008] 本発明の自律移動装置は、目的地まで自律的に移動する際に所定のタスクを実行する自律移動装置であって、既知の障害物の情報を記憶する既知情報記憶手段と、周囲の障害物情報を取得する周囲情報取得手段と、周囲情報取得手段によって取得された周囲の障害物情報から、既知情報記憶手段に記憶された既知の障害物とは異なる未知の障害物の情報を特定する特定手段と、特定手段によって未知の障害物の情報が特定された場合に、該未知の障害物に関連した判断情報を取得する判断情報取得手段と、タスクの実行をキャンセル又は続行する旨の行動シナリオ以外の行動シナリオであってタスクを実行するために定義された行動シナリオを含む、複数の行動シナリオを記憶するシナリオ記憶手段と、判断情報取得手段によって取得された判断情報に基づいて、シナリオ記憶手段に記憶された複数の行動シナリオの中から一つの行動シナリオを選択する選択手段と、を備えることを特徴とする。

[0009] 本発明に係る自律移動装置によれば、タスクを実行する際に、取得された周囲の障害物情報から既知の障害物とは異なる未知の障害物の情報が、特定手段によって特定される。この未知の障害物の情報が特定された場合、未知の障害物に関連した判断情報が判断情報取得手段によって取得される。そして、取得された判断情報に基づいて、複数の行動シナリオの中から一つの行動シナリオが、選択手段によって選択される。ここで、複数の行動シナリオには、タスクを実行するために定義された行動シナリオが含まれる。このタスクを実行するために定義された行動シナリオは、タスクの実行をキャンセル又は続行する旨の行動シナリオ以外の行動シナリオである。すなわち、タ

スクの実行をキャンセル又はそのまま続行する以外に、タスクの実行に適した行動シナリオを状況に合わせて選択することができる。従って、未知の障害物が存在する場合であっても、タスクの実行をキャンセルすることなく、状況に応じてタスクの実行に適した行動をとることが可能となる。

[0010] 例えば、エレベータへの乗車というタスクを実行する際、エレベータ内の入口付近に居る人を未知の障害物として特定した場合に、「今から乗車します。」等の発話をするという行動シナリオを選択することが可能となる。これにより、人がエレベータ内の奥に移動すれば、自律移動装置は人と衝突せずにエレベータに乗車することができる。すなわち、タスクの実行をキャンセルするのではなく、人に移動してもらうための行動シナリオを状況に合わせて選択することにより、タスクを早く完了させることができる。なお、シナリオ記憶手段によって記憶される複数の行動シナリオには、タスクの実行をキャンセル又は続行する旨の行動シナリオが含まれていてもよい。

[0011] 本発明に係る自律移動装置では、判断情報取得手段が、複数の判断情報を取得し、選択手段が、判断情報取得手段によって取得された複数の判断情報に基づいて行動シナリオを選択する際に、複数の行動シナリオ毎に少なくとも一つの判断情報を用いて演算した総合情報に基づいて行動シナリオを選択することが好ましい。

[0012] この場合、複数の判断情報に基づいて行動シナリオを選択するので、状況により適した行動シナリオを選択することが可能となる。また、複数の行動シナリオ毎に少なくとも一つの判断情報を用いて演算した総合情報が利用されるので、複数の行動シナリオ毎に複数の判断情報を統合した情報が用いられることになる。これにより、複数の判断情報に基づいて複数の行動シナリオから1つの行動シナリオを選択するという複雑な情報処理を的確に実行することができる。

[0013] 本発明に係る自律移動装置では、判断情報取得手段が、未知の障害物に関連した判断情報として、未知の障害物の動きに関する動き情報、未知の障害物の自機に対する相対位置に関する相対位置情報、及び未知の障害物が存在

する領域の属性情報のうち少なくとも2つの情報を取得することが好ましい。
。

[0014] この場合、移動を伴うタスクを実行するに当たって、障害物の動き、自律移動装置と障害物との位置関係、障害物が存在する領域の属性に応じた最適な行動シナリオを選択することが可能となる。

[0015] 本発明に係る自律移動装置では、シナリオ記憶手段が、複数のタスク毎に複数の行動シナリオを記憶し、選択手段が、それぞれのタスクに対応して、複数の行動シナリオから一つの行動シナリオを選択することが好ましい。この場合、実行するタスクに応じて、行動シナリオを状況に合わせて選択することが可能となる。

[0016] 本発明に係る自律移動装置では、既知情報記憶手段が、既知の障害物の情報として、既知の障害物の領域を示す環境地図を記憶し、特定手段が、周囲の障害物情報と環境地図とを対比することにより、未知の障害物の情報を特定することが好ましい。

[0017] この場合、経路計画を立てるために用いる環境地図を利用して、未知の障害物の情報を特定することができる。また、この場合、自律移動装置は環境地図を用いて経路計画を立て、その経路上でタスクを実行する際、未知の障害物の情報を特定し、その状況に応じて行動シナリオを選択する。すなわち、経路計画だけでは対応しきれない未知の障害物に対応することができる。

[0018] 本発明に係る自律移動装置では、判断情報取得手段が、未知の障害物の情報の履歴に基づいて、上記動き情報を生成することが好ましい。この場合、特定した未知の障害物の情報を利用して判断情報を生成することができる。

[0019] 本発明に係る自律移動装置では、判断情報取得手段が、未知の障害物の情報の1サンプル毎に上記動き情報を生成することが好ましい。更に、本発明に係る自律移動装置では、判断情報取得手段が、未知の障害物の情報の1サンプル毎に、動き情報、相対位置情報、及び属性情報を取得することも好ましい。この場合、より状況に適した行動シナリオを選択することができる。

[0020] 本発明に係る自律移動装置では、相対位置情報が、未知の障害物が存在す

る領域の区分に対して、自機の位置を基準に割り当てられたスコアであることが好ましい。この場合、タスクを実行する際に自機と障害物とが干渉する度合いに応じて、区分毎にスコアを設定することができる。従って、より状況に適した行動シナリオを選択することができる。

[0021] 本発明に係る自律移動装置では、区分が、自機の位置を中心として放射状に伸びた複数の直線と、自機の位置を中心とする複数の同心円によって分けられていることが好ましい。この場合、自機を基準とした方向及び距離に応じたスコアを相対位置情報とすることができるので、自機に対する未知の障害物の位置に応じて行動シナリオを的確に選択することができる。

[0022] 本発明に係る自律移動装置では、スコアが、タスク毎に区分に対して割り当てられていることが好ましい。これにより、タスクに応じた相対位置情報を用いて行動シナリオを選択することができる。

[0023] 本発明に係る自律移動装置では、スコアの割り当てられる区分が、周囲情報取得手段によって周囲の障害物情報が取得可能な範囲内であることも好ましい。これにより、記憶するスコアの情報量を抑制することができる。

[0024] 本発明に係る自律移動装置では、周囲の障害物情報が、自機の走行面より上に存在する障害物の情報であることも好ましい。このような周囲の障害物情報の中から特定された未知の障害物の情報を利用することにより、状況に適した行動シナリオを選択することができる。

[0025] 本発明に係る自律移動装置では、周囲情報取得手段が、レーザレンジファインダ、ステレオカメラ、超音波センサのうち少なくとも一つを含んで構成される。

[0026] 本発明に係る自律移動装置では、実行するタスクが、例えばエレベータへの乗車又は充電ステーションへのドッキングである。

発明の効果

[0027] 本発明によれば、状況に応じてタスクの実行に適した行動をとることが可能となる。

図面の簡単な説明

[0028] [図1]本実施形態に係る自律移動装置の構成を説明するための図である。

[図2A] 自律移動装置が備える未知情報特定部について説明するための図である。

[図2B] 自律移動装置が備える未知情報特定部について説明するための図である。

[図3A] 自律移動装置が備える動き情報生成部について説明するための図である。

[図3B] 自律移動装置が備える動き情報生成部について説明するための図である。

[図3C] 自律移動装置が備える動き情報生成部について説明するための図である。

[図4A] 自律移動装置が備える相対位置情報生成部について説明するための図である。

[図4B] 自律移動装置が備える相対位置情報生成部について説明するための図である。

[図5A] 自律移動装置が記憶する属性地図について説明するための図である。

[図5B] 自律移動装置が記憶する属性地図について説明するための図である。

[図5C] 自律移動装置が記憶する属性地図について説明するための図である。

[図6A] 自律移動装置が備える属性情報生成部について説明するための図である。

[図6B] 自律移動装置が備える属性情報生成部について説明するための図である。

[図7] 自律移動装置が生成する判断情報について説明するための図である。

[図8] 自律移動装置が備えるシナリオ選択部について説明するための図である。

[図9] 自律移動装置による行動シナリオの選択処理の処理手順を示すフローチャートである。

発明を実施するための形態

[0029] 以下、図面を参照して本発明の好適な実施形態について詳細に説明する。

[0030] まず、図 1 を参照して、本実施形態に係る自律移動装置 1 の構成について説明する。図 1 は、本実施形態に係る自律移動装置 1 の構成を説明するための図である。自律移動装置 1 は、人及び物等の障害物を回避して目的地まで自律的に移動する装置である。例えば、自律移動装置 1 は、病院等の建物内において一階の現在地から障害物を回避しながら通路を走行し、エレベータを使って二階に移動し、充電ステーションに自らドッキングする。

[0031] エレベータの乗車及び降車、充電ステーションへのドッキングといった移動を伴うタスクの実行は、通路の走行に比べて比較的複雑である。このため、自律移動装置 1 は、タスクを実行する際に、タスク毎に設定された専用プログラムを起動することで、タスクの実行に適した情報処理を行い、タスクの実行に適した行動シナリオを状況に合わせて選択し実行する。

[0032] この自律移動装置 1 は、金属で形成された中空円柱状の本体 10 と、本体 10 の下側に設けられた 4 つのオムニホイール 11 と、オムニホイール 11 を駆動する電動モータ 12 を有している。自律移動装置 1 は、オムニホイール 11 の回転によって、走行面において任意の方向に移動することができる。また、自律移動装置 1 は、周囲の障害物を検出するためのレーザレンジファインダ 20 と、自律移動を統合的に制御する電子制御装置 30 と、発話するためのスピーカ 35 とを備えている。

[0033] レーザレンジファインダ 20 は、本体 10 の正面に取り付けられ、自機を中心とした中心角 240° の扇状且つ水平方向にレーザを射出し、各射出角度について、障害物により反射した反射波の伝播時間を計測する。射出角度、及び反射波の伝播時間から算出される距離が、自律移動装置 1 の走行面より上に存在する周囲の障害物情報である。すなわち、レーザレンジファインダ 20 は、特許請求の範囲に記載の周囲情報取得手段として機能する。レーザレンジファインダ 20 の走査範囲は、例えば、自機を中心として半径が 4 m、中心角が正面方向を中心にして左右 240° の扇状の領域である。

[0034] 電子制御装置 30 は、レーザレンジファインダ 20 から出力された計測結

果を入力して、障害物が存在する領域を算出する等の各種演算処理を行い、自律走行を制御する。このため、電子制御装置 30 は、演算を行うマイクロプロセッサ、マイクロプロセッサに各処理を実行させるためのプログラム等を記憶する ROM、演算結果などの各種データを一時的に記憶する RAM、及び、その記憶内容が保持されるバックアップ RAM 等から構成されている。

[0035] 電子制御装置 30 は、バックアップ RAM によって構成された記憶部 31 を備え、この記憶部 31 には、環境地図 311 が記憶されている。環境地図 311 は、既知の障害物が占める領域を示す情報である。すなわち、記憶部 31 は、特許請求の範囲に記載の既知情報記憶手段として機能する。なお、既知の障害物が占める領域は、例えば、壁、柱、家具等が配置された領域であり、自律移動装置 1 が走行不可能な領域である。

[0036] 電子制御装置 30 は、環境地図 311 とレーザレンジファインダ 20 の計測結果とを用いて、環境地図 311 上における自己位置を推定しつつ障害物を回避して目的地までの自律走行を制御する。

[0037] 環境地図 311 には、自律移動装置 1 が実行するタスク毎に経由地ポイントが管理者により予め登録されている。電子制御装置 30 は、目的地までの走行経路を計画する際に、実行するタスクの経由地ポイントを通るように経路計画を行う。そして、電子制御装置 30 は、経路上を自律的に移動中、自機が経由地ポイントに到着したことを検出した後、該当するタスクの実行プログラムを起動し、タスクの実行を開始する。例えば、タスク「エレベータ乗車」と関連付けて、エレベータの乗車位置が経由地ポイントとして設定されている。電子制御装置 30 は、タスク「エレベータ乗車」と関連付けられた経由地ポイントに自機が到着したことを検出した後、タスク「エレベータ乗車」の実行を開始する。

[0038] 電子制御装置 30 は、環境地図 311 にはない未知の障害物が検出された場合に、タスクの実行に適した行動シナリオを状況に合わせて実行するため、未知情報特定部 32、判断情報取得部 33、シナリオ選択部 34、及び自己

位置推定部 3 6 を備える。また、記憶部 3 1 は、上記の環境地図 3 1 1 に加えて、属性地図 3 1 2、及びタスク毎に設定された複数の行動シナリオを記憶している。すなわち、記憶部 3 1 は、特許請求の範囲に記載のシナリオ記憶手段として機能する。

[0039] 自己位置推定部 3 6 は、環境地図 3 1 1 上の自己位置を推定する。自己位置推定部 3 6 は、自己位置を推定するために、例えば、レーザレンジファインダ 2 0 による周囲の障害物情報から把握される障害物の形状と環境地図 3 1 1 の障害物の形状とを照合した結果、電動モータ 1 2 の回転量等から演算した自律移動装置 1 の移動量等を用いる。この場合、自己位置推定部 3 6 は、レーザレンジファインダ 2 0 を原点にして周囲の障害物情報に基づいて作成されたローカルマップを、自律移動装置 1 の移動量を考慮して環境地図 3 1 1 と照合することにより、自己位置を推定する。

[0040] 未知情報特定部 3 2 は、自己位置推定部 3 6 によって推定された自己位置を基準に、環境地図 3 1 1 の座標系に合わせて周囲の障害物情報を座標変換する。そして、未知情報特定部 3 2 は、座標変換された周囲の障害物情報の中から、環境地図 3 1 1 にない未知の障害物情報を特定する。すなわち、未知情報特定部 3 2 は、特許請求の範囲に記載の取得手段として機能する。未知の障害物情報とは、例えば、エレベータ内に存在する人や荷物等、環境地図 3 1 1 にない未知の障害物によって反射した反射波の距離及びその射出角度を示す情報である。

[0041] 図 2 A、図 2 B を参照して、未知の障害物情報を特定する方法を説明する。図 2 A、図 2 B は、未知情報特定部 3 2 を説明するための図である。図 2 A は周囲の障害物情報を示し、図 2 B は、周囲の障害物情報から特定した未知の障害物情報を示している。図 2 A、図 2 B に示す環境地図 3 1 1 において、白色の領域 4 1 は既知の障害物が存在する領域、濃い灰色の領域 4 2 は既知の障害物が存在しない領域、薄い灰色の領域 4 3 は既知の障害物が存在するか否かが不明の領域を示す。

[0042] エレベータ周辺を示す環境地図 3 1 1 を一例として説明すると、白色の領

域 4 1 は、エレベータの籠を構成する 3 つの壁面を含み、濃い灰色の領域 4 2 のうち領域 4 1 に 3 方を囲まれた領域がエレベータの籠内の領域に相当する。ハッチングで示す位置 4 5 は、タスク「エレベータ乗車」について登録された経由地ポイントであり、エレベータへの乗車位置である。この位置 4 5 に自律移動装置 1 が到着した後、タスクの実行が開始され、レーザレンジファインダ 2 0 により例えばエレベータに向けてレーザが出力される。これにより、自律移動装置 1 は、エレベータの籠内を走査し、周囲の障害物情報 5 0 を取得する。

[0043] 図 2 A では、レーザレンジファインダ 2 0 によって得られた周囲の障害物情報 5 0 が矢印で示されている。一つの矢印が、1 サンプルの測定結果から得られる一組の射出角度及び距離を示すセンサ情報である。図 2 B では、複数の周囲の障害物情報 5 0 のうち既知の障害物情報 5 1 が実線の矢印で示され、未知の障害物情報 5 2 が破線の矢印で示されている。

[0044] 既知の障害物情報 5 1 は、環境地図 3 1 1 に含まれる既知の障害物により反射した反射波によるセンサ情報であり、周囲の障害物情報 5 0 と環境地図 3 1 1 とを対比することにより特定される。未知の障害物情報 5 2 は、環境地図 3 1 1 にない障害物の情報であり、未知情報特定部 3 2 によって特定される。未知情報特定部 3 2 は、周囲の障害物情報 5 0 から、既知の障害物情報 5 1 を差し引いて未知の障害物情報 5 2 を特定する。

[0045] 判断情報取得部 3 3 は、未知の障害物情報 5 2 が特定されると、未知の障害物に関連した複数の判断情報を取得する。すなわち、判断情報取得部 3 3 は、特許請求の範囲に記載の判断情報取得手段として機能する。判断情報取得部 3 3 は、周囲の障害物情報 5 0 のうち既知の障害物情報 5 1 を差し引いた未知の障害物情報 5 2 を用いて判断情報を生成する。このように、既知の障害物情報 5 1 を除くことにより、計算量を少なくすることができる。

[0046] 判断情報は、動き情報、相対位置情報、及び属性情報を少なくとも含む。判断情報取得部 3 3 は、動き情報を生成するための動き情報生成部 3 3 1、相対位置情報を生成するための相対位置情報生成部 3 3 2、属性情報を生成

するための属性情報生成部 333 を備える。

[0047] 動き情報は、未知の障害物情報 52 の測定点が動的か静的を示す情報である。1 サンプルの未知の障害物情報は、ある時刻ある測定点に未知の障害物が存在することを示すので、動き情報生成部 331 は、この未知の障害物情報 52 の履歴に基づいて、測定点が動的か静的を特定する。

[0048] ここで、未知の障害物情報 52 の測定点が動的とは、ある時刻ある測定点に未知の障害物が存在し、別の時刻にその測定点に未知の障害物が存在しない場合をいう。未知の障害物情報 52 の測定点が静的とは、ある時刻ある測定点に未知の障害物が存在し、別の時刻にもその測定点に未知の障害物が存在する場合をいう。すなわち、未知の障害物が人等の動くものである場合、未知の障害物の存在する領域が変化することにより、変化があった部分の測定点は動的と判定される。未知の障害物が荷物等の動かない物である場合、未知の障害物の存在する領域は変化しないので、その領域内の測定点は静的と判定される。

[0049] 動き情報生成部 331 は、所定の時間間隔で n (n : 自然数) フレームの未知の障害物情報を取得し、時刻 t で得られた未知の障害物情報と時刻 $t-1$, $t-2$, $\dots$, $t-n$ で得られた未知の障害物情報とをそれぞれ比較し差分処理を行う。動き情報生成部 331 は、環境地図 311 の座標系に合わせて座標変換された未知の障害物情報 52 を用いることにより、自律移動装置 1 が移動中であっても、取得した時刻の異なる未知の障害物情報 52 を比較して動き情報を生成することができる。図 3A~図 3C を参照して、時刻 t で得られた未知の障害物情報と時刻 $t-1$ で得られた未知の障害物情報との差分処理について説明する。図 3A~図 3C は、動き情報生成部 331 を説明するための図である。

[0050] 図 3A は、時刻 t で得られる既知の障害物情報 51 及び未知の障害物情報 61~63 を示す図である。図 3B は、時刻 $t-1$ で得られる既知の障害物情報 51 及び未知の障害物情報 64~66 を示す図である。図 3C は、時刻 t で得られた未知の障害物情報 61~63 と時刻 $t-1$ で得られた未知の障

害物情報 6 4 ~ 6 6 とを比較し差分処理をした結果を示す図である。

[0051] 図 3 C において、二点鎖線の矢印で示した一致サンプル 6 7 は、時刻 t と時刻 $t - 1$ とで一致した未知の障害物情報 6 1, 6 4 である。実線の矢印で示した不一致サンプル 6 8, 6 9 は、時刻 t に検出され時刻 $t - 1$ に検出されなかった未知の障害物情報 6 2, 6 3 である。不一致サンプル 7 0, 7 1 は、時刻 $t - 1$ に検出され時刻 t に検出されなかった未知の障害物情報 6 5, 6 6 である。

[0052] 同様に、動き情報生成部 3 3 1 は、時刻 t で得られた未知の障害物情報と時刻 $t - 2, \dots, t - n$ で得られた未知の障害物情報との差分処理を行う。そして、動き情報生成部 3 3 1 は、全ての時刻について一致したサンプルについては「動きなし」の動き情報を生成し、それ以外のサンプルについては「動きあり」の動き情報を生成する。このようにして、動き情報生成部 3 3 1 は、1 サンプル毎に未知の障害物の存在する領域が動的か静的かを特定する。なお、動きの遅い障害物について、未知の障害物情報 5 2 を得るためには、フレーム数 n を十分に大きくすることで対処できる。

[0053] 相対位置情報は、未知の障害物が存在する領域の自機に対する相対位置に関する情報である。より具体的には、相対位置情報は、未知の障害物が存在する領域の区分に対して、自機の位置を基準に割り当てられたスコアである。

[0054] 図 4 A, 図 4 B を参照して、相対位置情報について説明する。図 4 A, 図 4 B は、相対位置情報生成部 3 3 2 を説明するための図である。図 4 A に示されるパイチャート 8 0 を利用して、相対位置情報生成部 3 3 2 は、相対位置情報を生成する。パイチャート 8 0 は、自律移動装置 1 の現在位置を中心として放射状に伸びた複数の直線と、自律移動装置 1 の位置を中心とする複数の同心円によって区分けされている。パイチャート 8 0 は、自律移動装置 1 の現在位置と進行方向とを基準とした極座標平面であり、自律移動装置 1 の走行面と平行な面に対応する。

[0055] パイチャート 8 0 において、レーザレンジファインダ 2 0 によって周囲の

障害物情報が取得可能な走査範囲内の区分にそれぞれスコアが定義されている。すなわち、パイチャート 80 において、自律移動装置 1 の進行方向に位置する扇形形状の領域は、区分毎にスコアが割り当てられている。なお、図 4 A、図 4 B では、説明のため、走査範囲が半径 1.5 m、中心角 150 度の扇形である場合を示している。

[0056] このスコアは、タスク毎に定義され、記憶部 31 によって記憶されている。また、スコアは、タスクを実行する際に自機と障害物とが干渉する度合いに応じて、区分毎に設定されている。例えば、図 4 A に示されるように、タスク「エレベータ乗車」について割り当てられたスコアは、中心ほど高いスコアに設定されると共に、進行方向ほど高いスコアに設定されている。すなわち、自律移動装置 1 がエレベータに向かって前進する際に、障害物が存在した場合、衝突しやすい領域に高いスコアが設定されている。

[0057] 図 4 B に示すように、相対位置情報生成部 332 は、未知の障害物情報 52 とパイチャート 80 とを用いて、未知の障害物が存在する領域に割り当てられたスコアを算出する。パイチャート 80 において、未知の障害物が存在する領域に相当する区分に割り当てられたスコアが、相対位置情報となる。相対位置情報生成部 332 は、未知の障害物情報 52 のサンプル毎に相対位置情報を生成する。

[0058] 属性情報は、未知の障害物が存在する領域の属性を示す情報である。図 5 A ~ 図 5 C を参照して、属性情報について説明する。図 5 A ~ 図 5 C は、属性情報を説明するための図である。図 5 A は、環境地図の一例として環境地図 311 を示す。黒色の領域が障害物のない領域を示し、白色の領域が障害物のある領域を示し、灰色の領域は障害物があるか否か未知の領域を示している。

[0059] 図 5 C は、属性地図の一例として属性地図 312 を示す。図 5 B は、説明のために環境地図 311 と属性地図 312 とを重ね合わせた図である。属性地図 312 は、ハッチングで示したエリア 90 ~ 92 の位置と関連付けて属性情報を保持している。

- [0060] エリア 9 1 は、エレベータの籠内の領域であり、属性情報「エレベータ乗車時検知エリア」と関連付けられている。エリア 9 1 は、エレベータ前の領域であり、属性情報「エレベータ降車時検知エリア」と関連付けられている。エリア 9 2 は、例えば階段の踊り場などであり、属性情報「進入禁止エリア」と関連付けられている。
- [0061] すなわち、属性地図 3 1 2 は、領域の意味が定義された情報である。この属性地図 3 1 2 は、例えば、ディスプレイに表示された環境地図 3 1 1 を利用してユーザが作成することができる。ただし、環境地図 3 1 1 と属性地図 3 1 2 とは、異なるレイヤーで保存され、相互に影響を及ぼさないように構成されている。
- [0062] 属性情報生成部 3 3 3 は、図 5 C に示される属性地図 3 1 2 を利用して属性情報を生成する。図 6 A、図 6 B は、属性情報生成部 3 3 3 を説明するための図である。図 6 A は、属性地図 3 1 2 を示している。白色で示すエリア 9 0 が属性情報「エレベータ乗車時検知エリア」である。周囲の灰色の領域は、属性情報が設定されていない領域である。図 6 B では、既知の障害物情報 5 1 が実線の矢印で示され、未知の障害物情報 5 2 が破線の矢印で示されている。
- [0063] 属性情報生成部 3 3 3 は、属性地図 3 1 2 と未知の障害物情報 5 2 とを用いて未知の障害物が存在する領域の属性情報を算出する。属性情報生成部 3 3 3 は、未知の障害物情報 5 2 のサンプル毎に属性情報を生成する。図 6 B に示されるように、6 つの未知の障害物情報 5 2 によって示される未知の障害物が存在する領域の属性は、「エレベータ乗車時検知エリア」である。なお、属性情報生成部 3 3 3 は、環境地図 3 1 1 の座標系に合わせて座標変換された未知の障害物情報 5 2 を用いることにより、自律移動装置 1 が移動中であっても、各時刻に取得された未知の障害物情報 5 2 について、属性地図 3 1 2 上の対応する位置を特定することができる。
- [0064] 以上説明した動き情報生成部 3 3 1、相対位置情報生成部 3 3 2、及び属性情報生成部 3 3 3 によって、判断情報取得部 3 3 は、未知の障害物情報 5

2について1サンプル毎に、3つの判断情報、つまり動き情報、相対位置情報及び属性情報からなるセンサデータ識別情報を取得する。図7は、判断情報について説明するための図である。

[0065] 図7に示されるように、未知の障害物情報52として3つのサンプルが取得された場合に、3つのサンプル毎にセンサデータ識別情報が生成される。例えば、センサデータ識別情報は、動き情報m「動きなし」、相対位置情報r「33」、属性情報a「エレベータ乗車時検知エリア」を含む。このように、判断情報取得部33は、サンプル毎にセンサデータ識別情報を生成するので、未知の障害物情報52を全て利用して、分解能の高い判断情報を生成することができる。

[0066] 図8を参照して、シナリオ選択部34について説明する。図8は、シナリオ選択部34を説明するための図である。シナリオ選択部34は、判断情報取得部33によって取得された動き情報、相対位置情報、及び属性情報からなる複数の判断情報に基づいて、複数の行動シナリオから一つの行動シナリオを選択する。すなわち、シナリオ選択部34は、特許請求の範囲に記載の選択手段として機能する。

[0067] 複数の行動シナリオは、タスクの実行をキャンセルする旨の行動シナリオ、タスクの実行をそのまま続行する旨の行動シナリオ、及びタスクを実行するために定義された行動シナリオを含む。なお、タスクを実行するために定義された行動シナリオは、タスクの実行をキャンセルする旨の行動シナリオ、及びタスクの実行を続行する旨の行動シナリオ以外の行動シナリオである。例えば、タスクを実行するために定義された行動シナリオは、タスクの実行を一時中断すると共に移動を一時停止する、タスクの実行を続行しながら発話するといった、タスクとは別に定義された行動を実行するためのシナリオである。

[0068] 複数の行動シナリオは、タスク毎に定義され、タスクと関連付けて記憶部31に記憶されている。例えば、タスク「エレベータ乗車」については、4つの行動シナリオA1～D1が定義され、タスク「充電ステーションへのド

ッキング」については5つの行動シナリオA 2～E 2が定義されている。

[0069] シナリオ選択部34は、未知の障害物情報52のサンプル毎に生成された複数のセンサデータ識別情報を入力し、タスク毎に定義された状況判断処理を実行する。状況判断処理として、シナリオ選択部34は、複数の行動シナリオ毎に少なくとも一つの判断情報を用いて総合スコアを演算する。行動シナリオ毎に総合スコアを演算するための演算処理が定義され、その演算処理に用いるパラメータとしての判断情報も行動シナリオ毎に設定されている。

[0070] 例えば、シナリオ選択部34は、タスク「エレベータ乗車」について、行動シナリオA 1～D 1毎の総合スコア $S(A 1)$ 、 $S(B 1)$ 、 $S(C 1)$ 、 $S(D 1)$ を演算する。行動シナリオA 1の総合スコア $S(A 1) = f(r, m)$ は、相対位置情報 r と動き情報 m とを用いて演算するように定義されている。

[0071] 総合スコアの演算式は、判断情報から得られる状況において、演算される総合スコアが候補となる各行動シナリオの適合度合いを示すように定義されている。シナリオ選択部34は、行動シナリオ毎に総合スコアを演算した後、総合スコアが最も高い行動シナリオを選択する。その後、電子制御装置30が、シナリオ選択部34によって選択された行動シナリオに沿って行動するように自機の制御を行う。

[0072] 例えば、タスク「エレベータ乗車」について定義された行動シナリオA 1は「実行タスクの変更（バックする）」であり、タスクの実行をキャンセルする旨の行動シナリオである。行動シナリオA 1は、例えば、エレベータが満員等、タスクを続行できない場合に選択される。この行動シナリオA 1が選択された場合には、実行しているタスクが一旦キャンセルされると共に自律移動装置1がバックし、その後、タスク「エレベータ乗車」が再試行される。

[0073] 行動シナリオB 1は、「実行タスクの中断（走行の一時停止）」であり、タスクを実行するために予め定義された行動シナリオである。この行動シナリオB 1が選択された場合には、実行しているタスクが一時中断され、自律

移動装置 1 が走行を一時停止する。そして、例えば、自律移動装置 1 が「今から乗ります。ご注意ください。」等の発話をした後、タスクが続行されてもよい。

[0074] 行動シナリオ C 1 は、「発話」であり、タスクを実行するために予め定義された行動シナリオである。例えば、行動シナリオ C 1 は、エレベータ内に人がいる場合に選択される。この行動シナリオ C 1 は、「今から乗ります。スペースを空けて下さい。」等の発話を行うシナリオであり、エレベータ内の人に移動してもらうための行動シナリオである。この場合、自律移動装置 1 が状況に合わせた発話を行うことにより、タスクを実行できるように状況を変えることができる。

[0075] 行動シナリオ D 1 は、「実行タスクの続行（エレベータに乗車）」であり、タスクをそのまま続行する旨の行動シナリオである。この行動シナリオ D 1 が選択された場合、自律移動装置 1 はそのままエレベータに乗車する。

[0076] また、タスク「充電ステーションへのドッキング」について定義された行動シナリオ A 2 は、実行しているタスクが一旦キャンセルされると共にエラーが通知されるシナリオである。行動シナリオ B 2 は、実行しているタスクが一時中断されると共に、走行及び相対位置検知機能が一時停止されるシナリオである。なお、相対位置検知機能は、充電ステーションのドッキング位置と自律移動装置 1 との相対位置を算出する機能である。行動シナリオ C 2、D 2 は、タスクを実行するために発話がなされるシナリオである。行動シナリオ E 2 は、タスクをそのまま続行するシナリオである。

[0077] 次に、図 9 を用いて自律移動装置 1 の動作について説明する。図 9 は、自律移動装置 1 による行動シナリオの選択処理の処理手順を示すフローチャートである。

[0078] 自律移動装置 1 が、経路に沿って目的地まで自律的に移動する途中で、タスクについて設定された経由地ポイントに自機が到着した後、該当するタスクの実行が開始される。そして、ステップ S 101 において、周囲の障害物情報 50 が、レーザレンジファインダ 20 によって取得される。次に、ステ

ップS 1 0 2において、未知の障害物情報5 2が、周囲の障害物情報5 0の中から未知情報特定部3 2によって特定される。続いて、ステップS 1 0 3～S 1 0 5において、未知の障害物情報5 2のサンプル毎に、動き情報、相対位置情報、及び属性情報が、判断情報取得部3 3によって生成される。これらの判断情報の生成方法は、上述した通りであるので、ここでは詳細な説明を省略する。

[0079] そして、ステップS 1 0 6において、総合スコアが、動き情報、相対位置情報、及び属性情報を用いて行動シナリオ毎にシナリオ選択部3 4によって算出される。続いて、ステップS 1 0 7において、最も総合スコアの高い一つの行動シナリオが、シナリオ選択部3 4によって選択される。そして、選択された行動シナリオが実行される。なお、選択された行動シナリオが発話を含む場合、予め記憶部3 1に記憶された音声情報が、スピーカ3 5から出力される。

[0080] 例えば、タスク「エレベータ乗車」が実行される際、未知の障害物がエレベータ内に居る人である場合には、「今から乗ります。ご注意ください。」と発話する行動シナリオB 1が選択される。発話により人が移動すれば、自律移動装置1はエレベータに乗車し、エレベータ乗車タスクの実行が完了する。その後、自律移動装置1は、目的地まで自律的に移動する。

[0081] 以上説明した自律移動装置1によれば、タスクを実行する際に、取得された周囲の障害物情報5 0から未知の障害物情報5 2が、未知情報特定部3 2によって特定される。この未知の障害物情報5 2が特定された場合、未知の障害物に関連した判断情報が判断情報取得部3 3によって取得される。そして、取得された判断情報に基づいて、複数の行動シナリオA 1～D 1の中から一つの行動シナリオが、シナリオ選択部3 4によって選択される。複数の行動シナリオA 1～D 1には、タスクの実行をキャンセル又は続行する旨の行動シナリオ以外の行動シナリオであって、タスクを実行するために定義された行動シナリオB 1，C 1が含まれる。すなわち、タスクの実行をキャンセル又はそのまま続行する以外に、タスクの実行に適した行動シナリオを状

況に合わせて選択することができる。従って、未知の障害物が存在する場合であっても、タスクの実行をキャンセルすることなく、状況に応じてタスクの実行に適した行動をとることが可能となる。

[0082] また、自律移動装置 1 では、複数の判断情報に基づいて行動シナリオを選択するので、状況により適した行動シナリオを選択することが可能となる。また、複数の行動シナリオ A 1 ～ D 1 毎に少なくとも一つの判断情報を用いた総合スコアが演算されるので、複数の行動シナリオ A 1 ～ D 1 毎に複数の判断情報を統合した総合情報を用いて行動シナリオが選択される。これにより、複数の判断情報に基づいて複数の行動シナリオから 1 つの行動シナリオを選択するという複雑な情報処理を的確に実行することができる。

[0083] また、自律移動装置 1 では、動き情報、相対位置情報、及び属性情報からなる複数の判断情報に基づいて、行動シナリオが選択されるので、移動を伴うタスクを実行するに当たって、障害物の動き、自律移動装置と障害物との位置関係、障害物が存在する領域の属性に応じた最適な行動シナリオを選択することが可能となる。また、動き情報、相対位置情報、及び属性情報は、タスクを実行するに当たって自律移動装置 1 が移動する領域又はその周囲の領域等、タスクの実行に関わる領域についての情報である。従って、未知の障害物自体の動き、位置、大きさ等を検出することなく、タスクの実行に適した行動シナリオを状況に合わせて選択することができる。

[0084] また、自律移動装置 1 では、タスク「エレベータ乗車」に対して複数の行動シナリオ A 1 ～ D 1 が定義され、タスク「充電ステーションへのドッキング」に対して複数の行動シナリオ A 2 ～ E 2 が定義されている。このため、実行するタスクに応じて、行動シナリオを状況に合わせて選択することが可能となる。

[0085] また、自律移動装置 1 では、経路計画を立てるために用いる環境地図 3 1 1 を利用して、未知の障害物情報 5 2 を特定する。この場合、自律移動装置 1 は、環境地図 3 1 1 を用いて経路計画を立て、その経路上でタスクを実行する際、未知の障害物情報 5 2 を特定し、その状況に応じて行動シナリオを

選択する。すなわち、経路計画だけでは対応しきれない未知の障害物に対応することができる。

[0086] また、自律移動装置 1 では、タスクを実行する際に自機と障害物とが干渉する度合いに応じて、区分毎にスコアを設定しているので、より状況に適した行動シナリオを選択することができる。

[0087] また、自律移動装置 1 では、区分が、自機の位置を中心として放射状に伸びた複数の直線と、自機の位置を中心とする複数の同心円によって分けられているので、自機を基準とした方向及び距離に応じたスコアを相対位置情報とすることができる。従って、自機に対する未知の障害物の位置に応じて行動シナリオを的確に選択することができる。

[0088] また、自律移動装置 1 では、スコアが、タスク毎に区分に対して割り当てられているため、タスクに応じた相対位置情報を用いて行動シナリオを選択することができる。

[0089] 以上、本発明の実施の形態について説明したが、本発明は、上記実施形態に限定されるものではなく種々の変形が可能である。例えば、上記実施形態では、周囲の障害物情報を取得する手段としてレーザレンジファインダ 20 を用いたが、レーザレンジファインダ 20 に代えて、ステレオカメラ、超音波センサを用いてもよいし、これらを組み合わせて用いてもよい。

[0090] また、例えば、上記実施形態では、動き情報として、未知の障害物情報の測定点が動的か静的を示す情報を用いたが、未知の障害物自体が動的か否かを検出し、その結果を動き情報として用いてもよい。また、判断情報は、動き情報、相対位置情報、属性情報の組み合わせに限られない。例えば、判断情報には、未知の障害物が人か否かを示す情報が含まれていてもよい。また、上記実施形態では、相対位置情報を生成するためにパイチャートを用いたが、グリット状に分割されたチャートを用いてもよい。また、タスク、行動シナリオは、上記実施形態に限られず、他のタスク、他の行動シナリオであってもよい。

符号の説明

- [0091] 1 自律移動装置
- 2 0 レーザレンジファインダ
- 3 0 電子制御装置
- 3 1 記憶部
- 3 1 1 環境地図
- 3 1 2 属性地図
- 3 2 未知情報特定部
- 3 3 判断情報取得部
- 3 3 1 動き情報生成部
- 3 3 2 相対位置情報生成部
- 3 3 3 属性情報生成部
- 3 4 シナリオ選択部
- 5 0 周囲の障害物情報
- 5 1 既知の障害物情報
- 5 2 未知の障害物情報

請求の範囲

- [請求項1] 目的地まで自律的に移動する際に所定のタスクを実行する自律移動装置において、
- 既知の障害物の情報を記憶する既知情報記憶手段と、
- 周囲の障害物情報を取得する周囲情報取得手段と、
- 前記周囲情報取得手段によって取得された周囲の障害物情報から、前記既知情報記憶手段に記憶された既知の障害物とは異なる未知の障害物の情報を特定する特定手段と、
- 前記特定手段によって未知の障害物の情報が特定された場合に、該未知の障害物に関連した判断情報を取得する判断情報取得手段と、
- 前記タスクの実行をキャンセル又は続行する旨の行動シナリオ以外の行動シナリオであって前記タスクを実行するために定義された行動シナリオを含む、複数の行動シナリオを記憶するシナリオ記憶手段と、
- 、
- 前記判断情報取得手段によって取得された判断情報に基づいて、前記シナリオ記憶手段に記憶された複数の行動シナリオの中から一つの行動シナリオを選択する選択手段と、
- を備えることを特徴とする自律移動装置。
- [請求項2] 前記判断情報取得手段は、複数の前記判断情報を取得し、
- 前記選択手段は、前記判断情報取得手段によって取得された複数の判断情報に基づいて前記行動シナリオを選択する際に、前記複数の行動シナリオ毎に少なくとも一つの前記判断情報を用いて演算した総合情報に基づいて前記行動シナリオを選択することを特徴とする請求項1に記載の自律移動装置。
- [請求項3] 前記判断情報取得手段は、前記未知の障害物に関連した判断情報として、
- 前記未知の障害物の動きに関する動き情報、
- 前記未知の障害物の自機に対する相対位置に関する相対位置情報

、

前記未知の障害物が存在する領域の属性情報、
のうち少なくとも２つの情報を取得することを特徴とする請求項２
に記載の自律移動装置。

[請求項４] 前記シナリオ記憶手段は、複数の前記タスク毎に前記複数の行動シ
ナリオを記憶し、

前記選択手段は、それぞれの前記タスクに対応して、前記複数の行
動シナリオから一つの行動シナリオを選択することを特徴とする請求
項１に記載の自律移動装置。

[請求項５] 前記既知情報記憶手段は、前記既知の障害物の情報として、前記既
知の障害物の領域を示す環境地図を記憶し、

前記特定手段は、前記周囲の障害物情報と前記環境地図とを対比す
ることにより、前記未知の障害物の情報を特定することを特徴とする
請求項１に記載の自律移動装置。

[請求項６] 前記判断情報取得手段は、前記未知の障害物の情報の履歴に基づい
て前記動き情報を生成することを特徴とする請求項３に記載の自律移
動装置。

[請求項７] 前記判断情報取得手段は、前記未知の障害物の情報の１サンプル毎
に前記動き情報を生成することを特徴とする請求項３に記載の自律移
動装置。

[請求項８] 前記判断情報取得手段は、前記未知の障害物の情報の１サンプル毎
に、前記動き情報、前記相対位置情報、及び前記属性情報を取得する
ことを特徴とする請求項３に記載の自律移動装置。

[請求項９] 前記相対位置情報は、前記未知の障害物が存在する領域の区分に対
して、自機の位置を基準に割り当てられたスコアであることを特徴と
する請求項３に記載の自律移動装置。

[請求項１０] 前記区分は、自機の位置を中心として放射状に伸びた複数の直線と
、前記自機の位置を中心とする複数の同心円によって区分けされてい

ることを特徴とする請求項 9 に記載の自律移動装置。

[請求項11] 前記スコアは、前記タスク毎に前記区分に対して割り当てられていることを特徴とする請求項 9 に記載の自律移動装置。

[請求項12] 前記スコアが割り当てられる区分は、前記周囲情報取得手段によって前記周囲の障害物情報が取得可能な範囲内であることを特徴とする請求項 9 に記載の自律移動装置。

[請求項13] 前記周囲の障害物情報は、自機の走行面より上に存在する障害物の情報であることを特徴とする請求項 1 に記載の自律移動装置。

[請求項14] 前記周囲情報取得手段は、レーザレンジファインダ、ステレオカメラ、超音波センサのうち少なくとも一つを含んで構成されることを特徴とする請求項 1 に記載の自律移動装置。

[請求項15] 前記タスクは、エレベータへの乗車であることを特徴とする請求項 1 に記載の自律移動装置。

[請求項16] 前記タスクは、充電ステーションへのドッキングであることを特徴とする請求項 1 に記載の自律移動装置。

[請求項17] 前記シナリオ記憶手段は、複数の前記タスク毎に前記複数の行動シナリオを記憶し、

前記選択手段は、それぞれの前記タスクに対応して、前記複数の行動シナリオから一つの行動シナリオを選択することを特徴とする請求項 2 に記載の自律移動装置。

[請求項18] 前記シナリオ記憶手段は、複数の前記タスク毎に前記複数の行動シナリオを記憶し、

前記選択手段は、それぞれの前記タスクに対応して、前記複数の行動シナリオから一つの行動シナリオを選択することを特徴とする請求項 3 に記載の自律移動装置。

[請求項19] 前記既知情報記憶手段は、前記既知の障害物の情報として、前記既知の障害物の領域を示す環境地図を記憶し、

前記特定手段は、前記周囲の障害物情報と前記環境地図とを対比す

ることにより、前記未知の障害物の情報を特定することを特徴とする請求項 2 に記載の自律移動装置。

- [請求項20] 前記既知情報記憶手段は、前記既知の障害物の情報として、前記既知の障害物の領域を示す環境地図を記憶し、
- 前記特定手段は、前記周囲の障害物情報と前記環境地図とを対比することにより、前記未知の障害物の情報を特定することを特徴とする請求項 3 に記載の自律移動装置。

補正された請求の範囲
[2011年1月27日(27.01.2011)国際事務局受理]

- [請求項1] (補正後) 目的地まで自律的に移動する際に所定のタスクを実行する自律移動装置において、
- 既知の障害物の情報を記憶する既知情報記憶手段と、
- 周囲の障害物情報を取得する周囲情報取得手段と、
- 前記周囲情報取得手段によって取得された周囲の障害物情報から、前記既知情報記憶手段に記憶された既知の障害物とは異なる未知の障害物の情報を特定する特定手段と、
- 前記特定手段によって未知の障害物の情報が特定された場合に、該未知の障害物に関連した判断情報を取得する判断情報取得手段と、
- 前記タスクの実行をキャンセル又は続行する旨の行動シナリオ以外の行動シナリオであって前記タスクを実行するために定義された行動シナリオを含む、複数の行動シナリオを記憶するシナリオ記憶手段と、
- 前記判断情報取得手段によって取得された判断情報に基づいて、前記シナリオ記憶手段に記憶された複数の行動シナリオの中から一つの行動シナリオを選択する選択手段と、
- を備え、
- 前記タスクは、自機が前記目的地までの走行経路上の予め登録された経路地ポイントに到着した後、実行されることを特徴とする自律移動装置。
- [請求項2] 前記判断情報取得手段は、複数の前記判断情報を取得し、
- 前記選択手段は、前記判断情報取得手段によって取得された複数の判断情報に基づいて前記行動シナリオを選択する際に、前記複数の行動シナリオ毎に少なくとも一つの前記判断情報を用いて演算した総合情報に基づいて前記行動シナリオを選択することを特徴とする請求項1に記載の自律移動装置。
- [請求項3] 前記判断情報取得手段は、前記未知の障害物に関連した判断情報と

して、

前記未知の障害物の動きに関する動き情報、

前記未知の障害物の自機に対する相対位置に関する相対位置情報

、

前記未知の障害物が存在する領域の属性情報、

のうち少なくとも2つの情報を取得することを特徴とする請求項2に記載の自律移動装置。

[請求項4] 前記シナリオ記憶手段は、複数の前記タスク毎に前記複数の行動シナリオを記憶し、

前記選択手段は、それぞれの前記タスクに対応して、前記複数の行動シナリオから一つの行動シナリオを選択することを特徴とする請求項1に記載の自律移動装置。

[請求項5] 前記既知情報記憶手段は、前記既知の障害物の情報として、前記既知の障害物の領域を示す環境地図を記憶し、

前記特定手段は、前記周囲の障害物情報と前記環境地図とを対比することにより、前記未知の障害物の情報を特定することを特徴とする請求項1に記載の自律移動装置。

[請求項6] 前記判断情報取得手段は、前記未知の障害物の情報の履歴に基づいて前記動き情報を生成することを特徴とする請求項3に記載の自律移動装置。

[請求項7] 前記判断情報取得手段は、前記未知の障害物の情報の1サンプル毎に前記動き情報を生成することを特徴とする請求項3に記載の自律移動装置。

[請求項8] 前記判断情報取得手段は、前記未知の障害物の情報の1サンプル毎に、前記動き情報、前記相対位置情報、及び前記属性情報を取得することを特徴とする請求項3に記載の自律移動装置。

[請求項9] 前記相対位置情報は、前記未知の障害物が存在する領域の区分に対して、自機の位置を基準に割り当てられたスコアであることを特徴と

する請求項 3 に記載の自律移動装置。

[請求項10] 前記区分は、自機の位置を中心として放射状に伸びた複数の直線と、前記自機の位置を中心とする複数の同心円によって区分けされていることを特徴とする請求項 9 に記載の自律移動装置。

[請求項11] 前記スコアは、前記タスク毎に前記区分に対して割り当てられていることを特徴とする請求項 9 に記載の自律移動装置。

[請求項12] 前記スコアが割り当てられる区分は、前記周囲情報取得手段によって前記周囲の障害物情報が取得可能な範囲内であることを特徴とする請求項 9 に記載の自律移動装置。

[請求項13] 前記周囲の障害物情報は、自機の走行面より上に存在する障害物の情報であることを特徴とする請求項 1 に記載の自律移動装置。

[請求項14] 前記周囲情報取得手段は、レーザレンジファインダ、ステレオカメラ、超音波センサのうち少なくとも一つを含んで構成されることを特徴とする請求項 1 に記載の自律移動装置。

[請求項15] 前記タスクは、エレベータへの乗車であることを特徴とする請求項 1 に記載の自律移動装置。

[請求項16] 前記タスクは、充電ステーションへのドッキングであることを特徴とする請求項 1 に記載の自律移動装置。

[請求項17] 前記シナリオ記憶手段は、複数の前記タスク毎に前記複数の行動シナリオを記憶し、

前記選択手段は、それぞれの前記タスクに対応して、前記複数の行動シナリオから一つの行動シナリオを選択することを特徴とする請求項 2 に記載の自律移動装置。

[請求項18] 前記シナリオ記憶手段は、複数の前記タスク毎に前記複数の行動シナリオを記憶し、

前記選択手段は、それぞれの前記タスクに対応して、前記複数の行動シナリオから一つの行動シナリオを選択することを特徴とする請求項 3 に記載の自律移動装置。

[請求項19] 前記既知情報記憶手段は、前記既知の障害物の情報として、前記既知の障害物の領域を示す環境地図を記憶し、

前記特定手段は、前記周囲の障害物情報と前記環境地図とを対比することにより、前記未知の障害物の情報を特定することを特徴とする請求項2に記載の自律移動装置。

[請求項20] 前記既知情報記憶手段は、前記既知の障害物の情報として、前記既知の障害物の領域を示す環境地図を記憶し、

前記特定手段は、前記周囲の障害物情報と前記環境地図とを対比することにより、前記未知の障害物の情報を特定することを特徴とする請求項3に記載の自律移動装置。

条約第19条（1）に基づく説明書

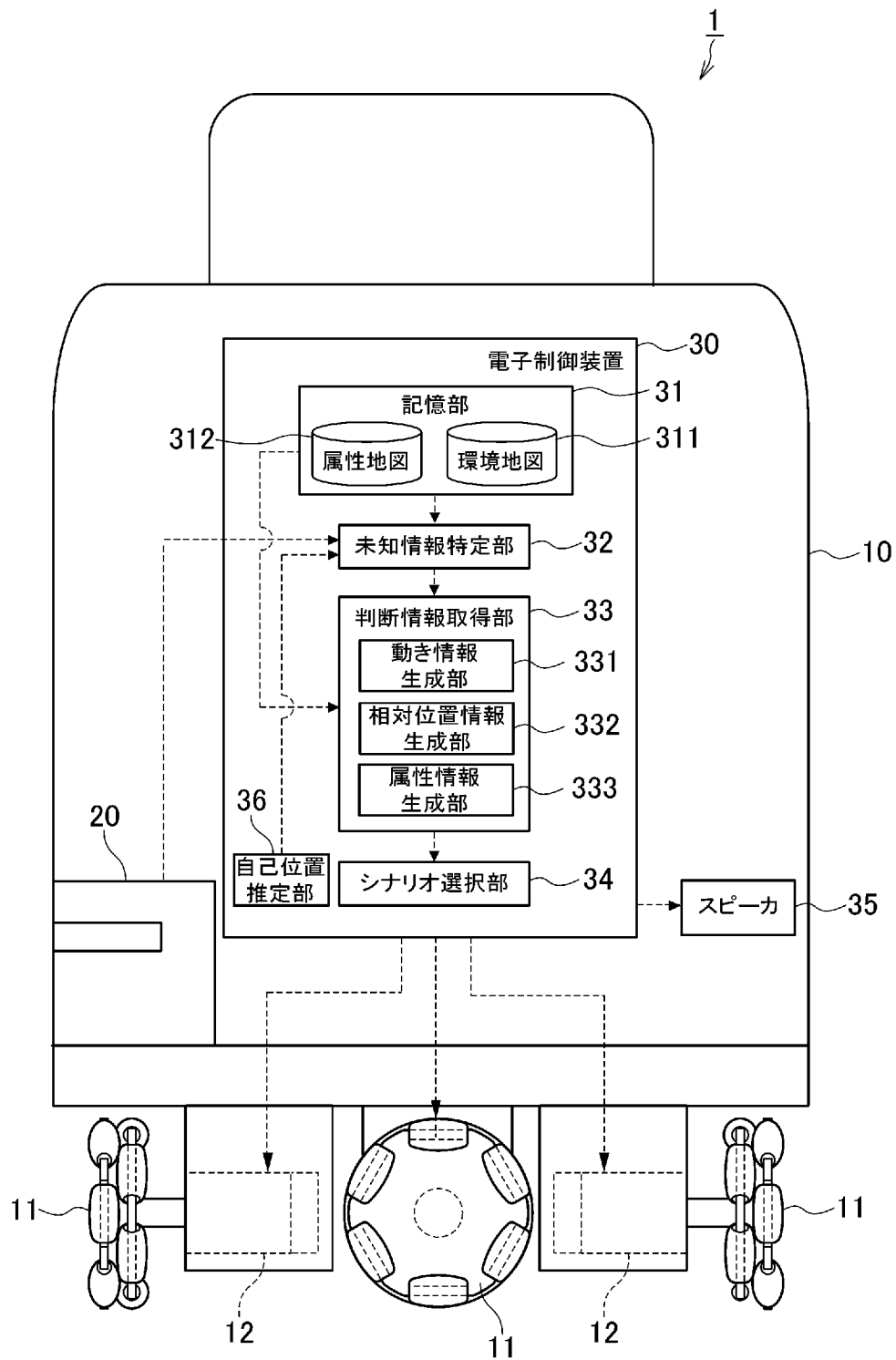
1. 補正の内容

請求の範囲第1項を補正した。

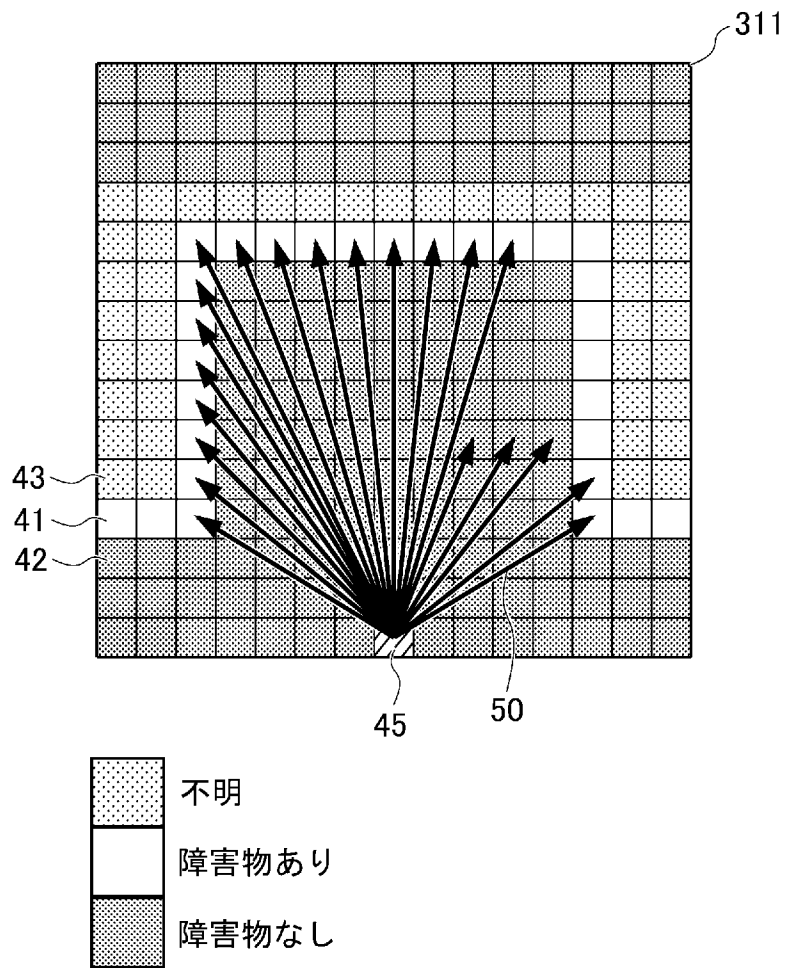
2. 説明

請求の範囲第1項において、タスクは、自機が目的地までの走行経路上の予め登録された経由地ポイントに到着した後、実行されることを明確にした。本補正は、出願時の明細書の段落〔0037〕に記載された事項に基づくものである。

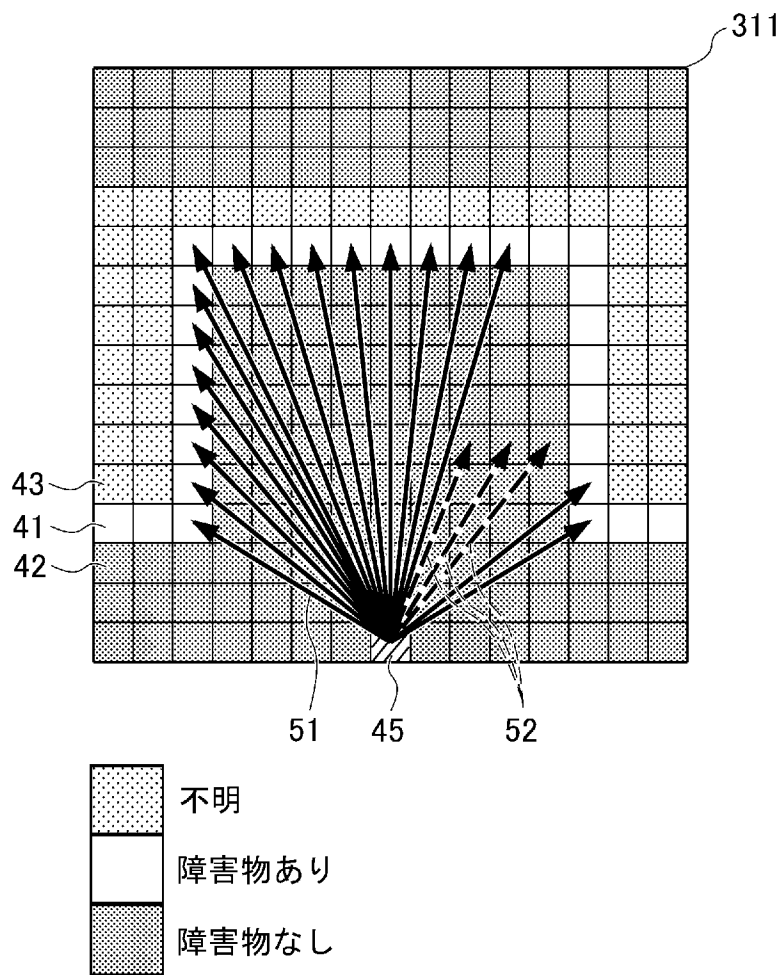
[図1]



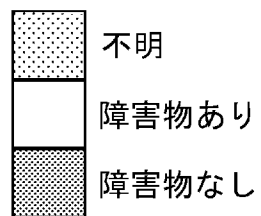
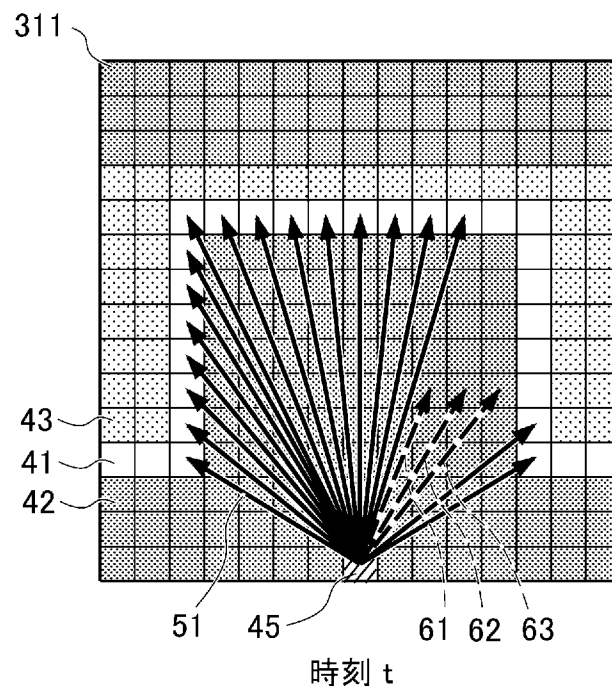
[図2A]



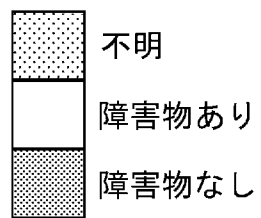
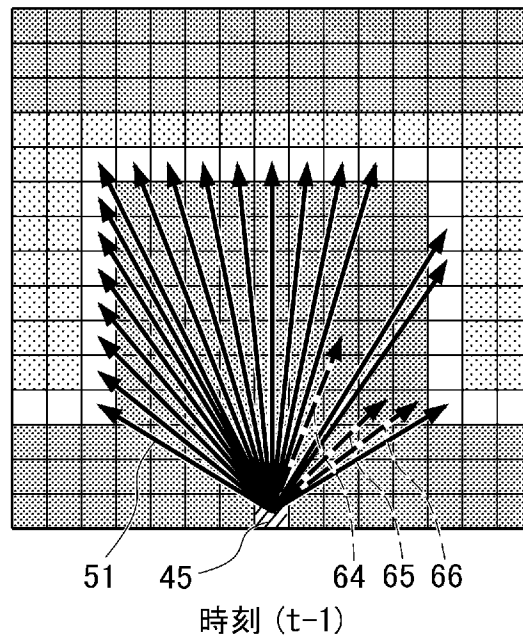
[図2B]



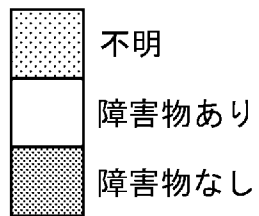
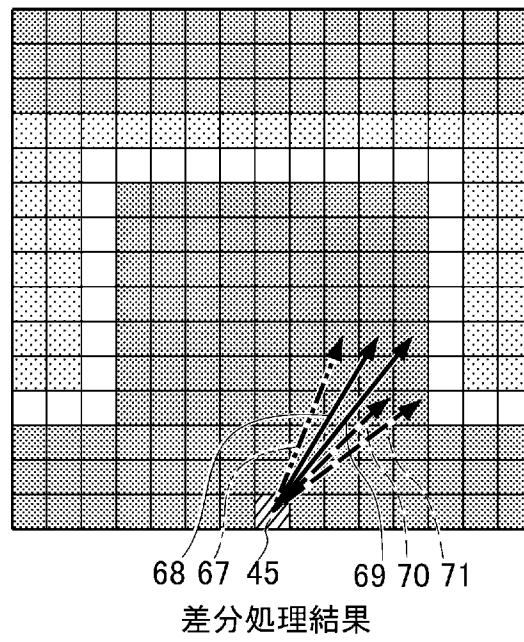
[図3A]



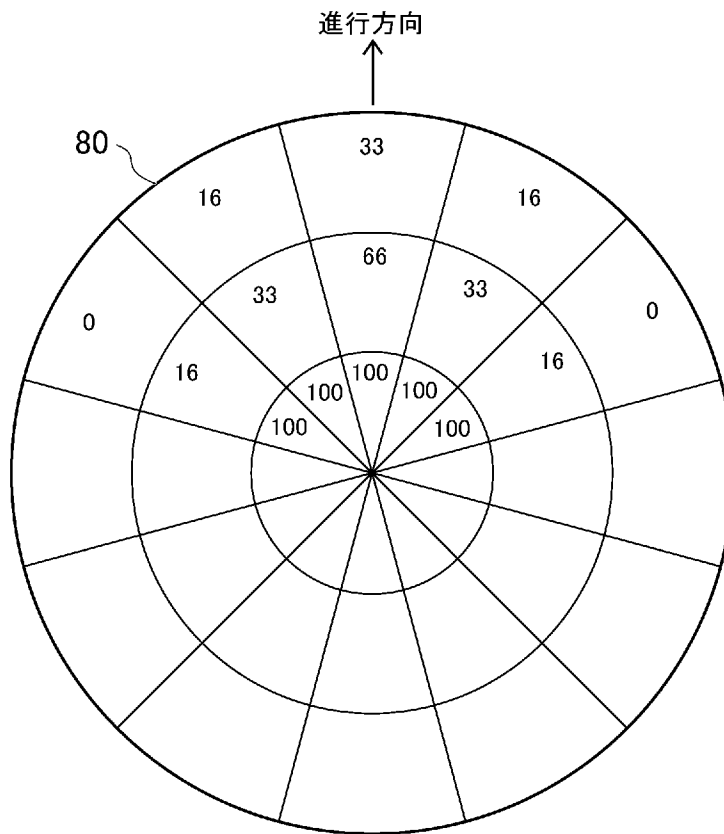
[図3B]



[図3C]



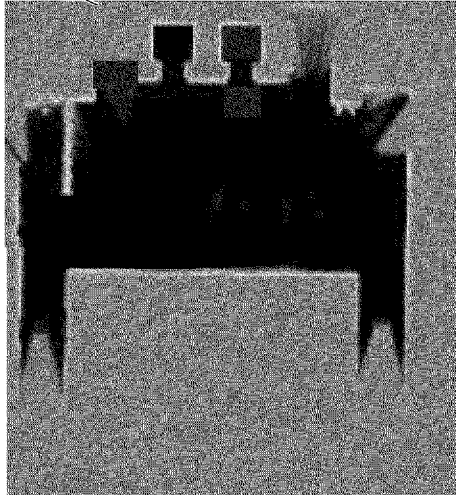
[図4A]



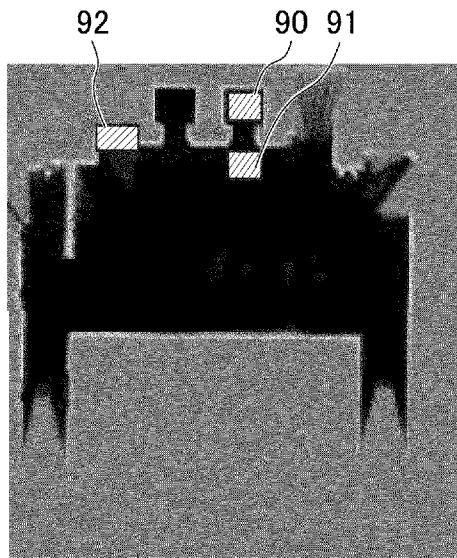
[illegible]

[図5A]

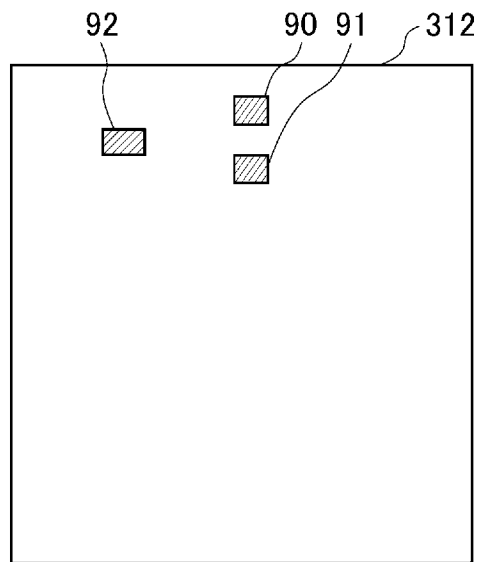
311



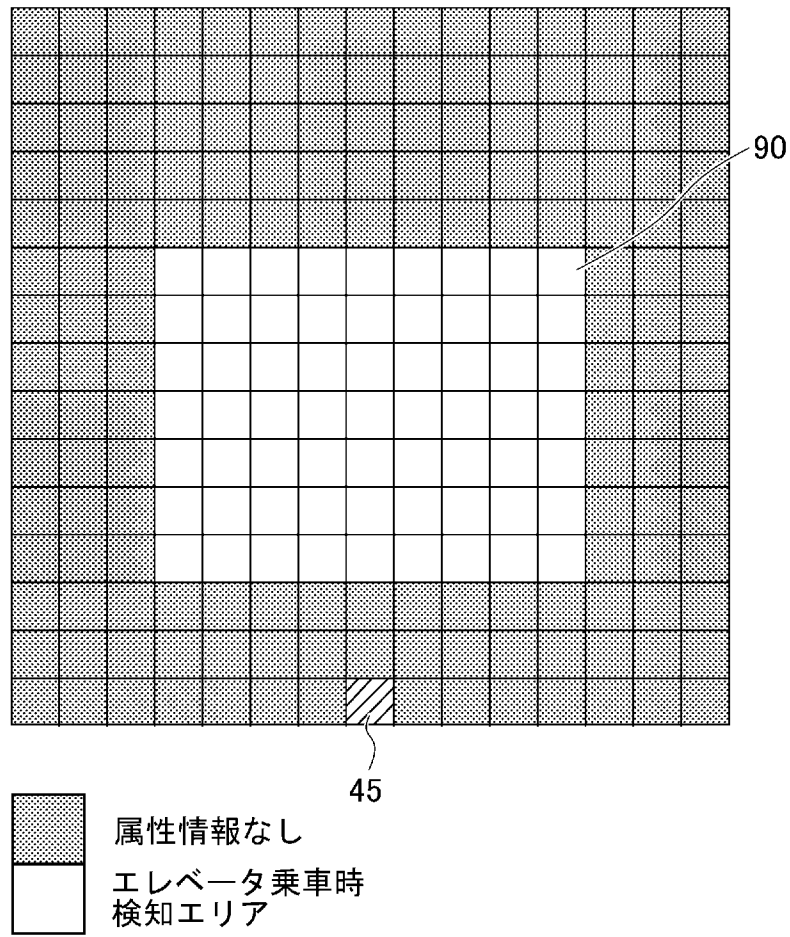
[図5B]



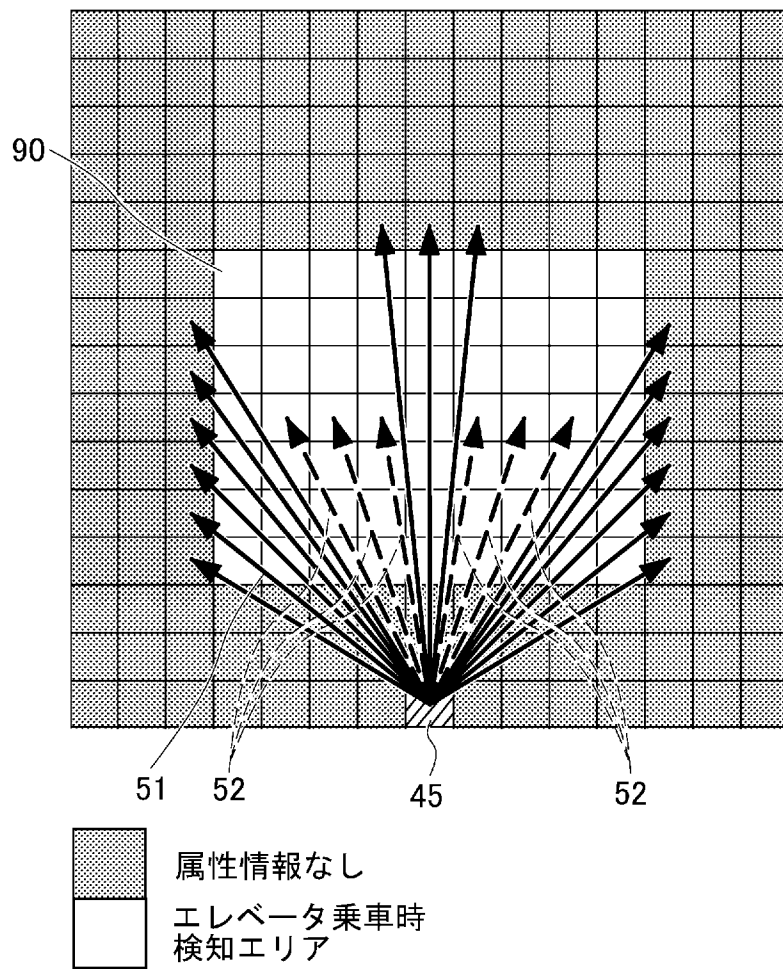
[図5C]



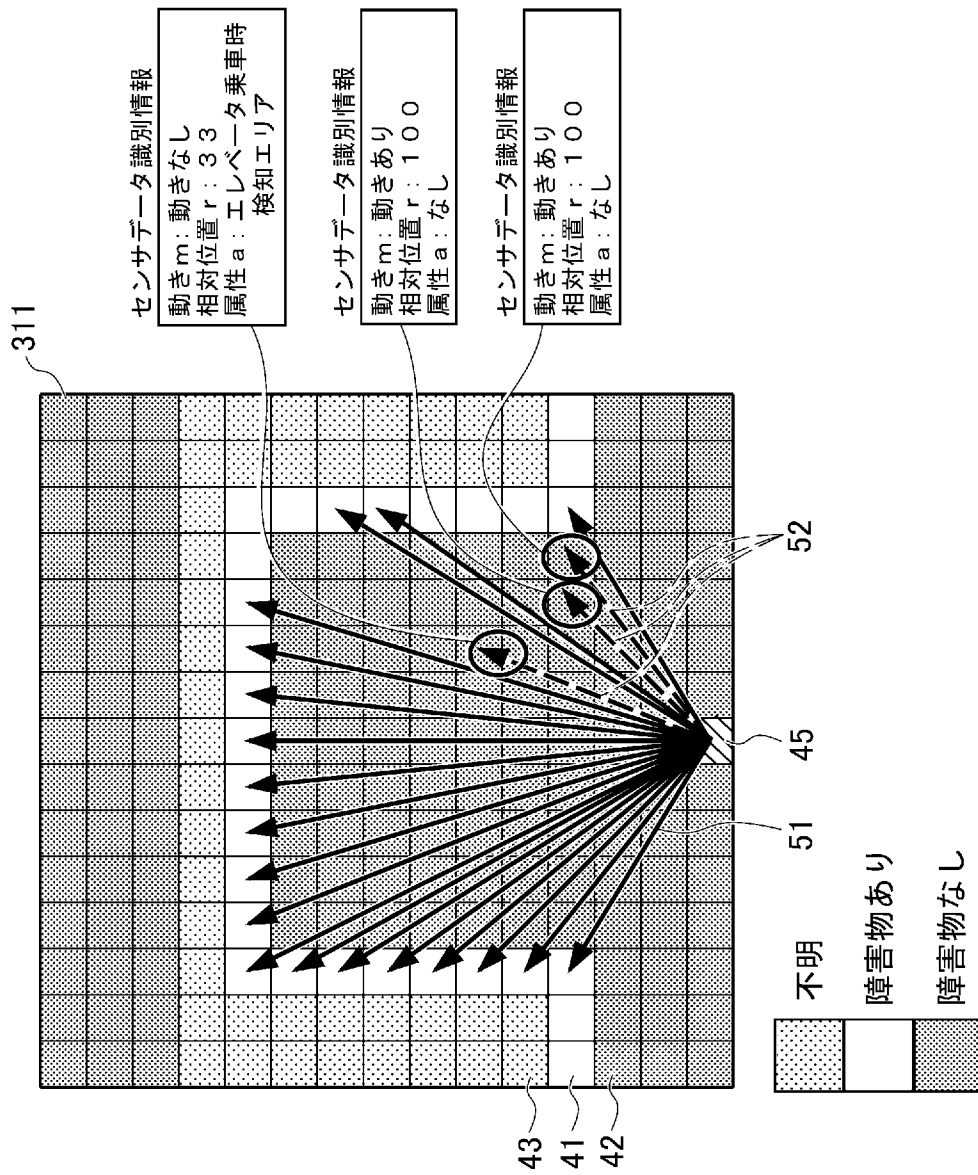
[図6A]



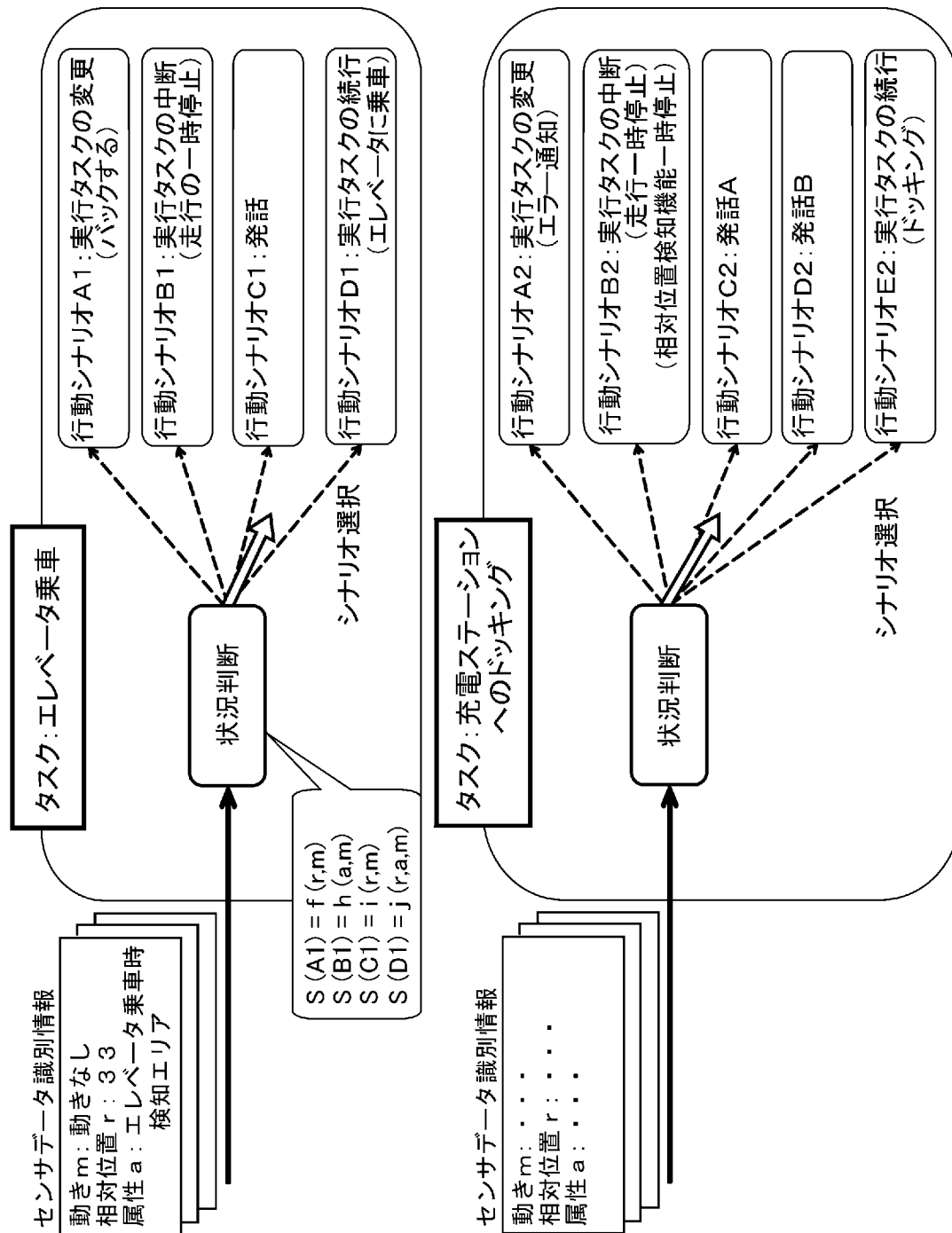
[図6B]



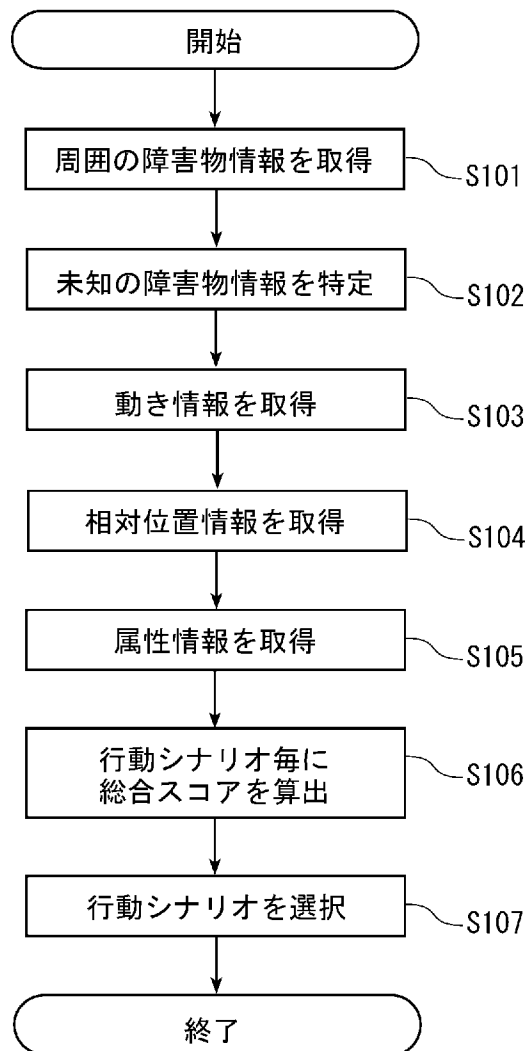
[図7]



[図8]



[図9]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2010/006259

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

G05D1/02 (2006.01) i

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

G05D1/02

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2010
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2010	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2010

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	JP 2005-209090 A (Matsushita Electric Works, Ltd.), 04 August 2005 (04.08.2005), paragraphs [0033] to [0038]; fig. 6 (Family: none)	1-6, 13-20
Y	JP 2005-157625 A (Matsushita Electric Works, Ltd.), 16 June 2005 (16.06.2005), paragraphs [0036] to [0038], [0039] (Family: none)	1-6, 13-20

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

“A” document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

“E” earlier application or patent but published on or after the international filing date

“L” document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

“O” document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

“P” document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

“T” later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

“X” document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

“Y” document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

“&” document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search
15 November, 2010 (15.11.10)

Date of mailing of the international search report
30 November, 2010 (30.11.10)

Name and mailing address of the ISA/
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2010/006259

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	JP 2008-65755 A (Hitachi, Ltd., University of Tsukuba), 21 March 2008 (21.03.2008), entire text; all drawings & US 2010/0235033 A & WO 2008/032673 A1 & KR 10/2009/32130 A	6,13-14
Y	JP 7-325620 A (Hitachi, Ltd.), 12 December 1995 (12.12.1995), entire text; all drawings (Family: none)	16

A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（I P C））

Int.Cl. G05D1/02(2006.01)i

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料（国際特許分類（I P C））

Int.Cl. G05D1/02

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1 9 2 2 - 1 9 9 6 年
日本国公開実用新案公報	1 9 7 1 - 2 0 1 0 年
日本国実用新案登録公報	1 9 9 6 - 2 0 1 0 年
日本国登録実用新案公報	1 9 9 4 - 2 0 1 0 年

国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
Y	JP 2005-209090 A（松下電工株式会社）2005.08.04, 段落【0033】 - 【0038】, 図6（ファミリーなし）	1-6, 13-20
Y	JP 2005-157625 A（松下電工株式会社）2005.06.16, 段落【0036】 - 【0038】及び段落【0039】（ファミリーなし）	1-6, 13-20
Y	JP 2008-65755 A（株式会社日立製作所, 国立大学法人 筑波大学） 2008.03.21, 全文, 全図 US 2010/0235033 A & WO 2008/032673 A1 & KR 10/2009/32130 A	6, 13-14

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの
「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの
「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）
「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献
「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの
「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの
「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの
「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

1 5 . 1 1 . 2 0 1 0

国際調査報告の発送日

3 0 . 1 1 . 2 0 1 0

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁（I S A / J P）

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官（権限のある職員）

佐々木 一浩

電話番号 03-3581-1101 内線 3324

3 U

9 4 2 7

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
Y	JP 7-325620 A (株式会社日立製作所) 1995. 12. 12, 全文, 全図 (ファミリーなし)	16