スコア	公開番号	出願日	公開番号	公開日	審査請求日 (JP)		登録番号	登録発行日	名称	IPC	トークルステータス (JP,INPADOC)	権利者/出願人/譲渡 原語	発明者/譲渡	要約	請求の範囲 (出願時/手当)
1.103733	JP2024080591A	2024-05-17	JP2024166172	2024-11-28	9000-01-01			0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/16 ; G06F3/01 ; G06T7/00 ; G10L15/22 ; G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、状態認識部が、ユーザ状態、及び電子機器の状態を認識し、感情決定部が、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定し、また、記憶制御部は、イベントデータ、すなわち、行動決定部は、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちの少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、所定のタイミングで

1.103733	JP2024080706A	2024-05-17	JP2024167085	2024-11-29	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		G06Q10/06639 | G06F3/01 | G10L15/00 | G10L15/00 | G06N20/00 | G06N3/0475	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、を含み、前記機作動は、前記ユーザに対機作動に関するアドバイスをすることを含み、前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、前記ユーザに対機作動に関するアドバイスをすることを決定した場合には、前記ユーザの行動に基づいて、前記ユーザに対機作動に関するアドバイスをすることを決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、前記ユーザに対機作動に関するアドバイスをすることを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザに対機作動に関するアドバイスをすることを決定した場合には、前記ユーザに対機作動に関するアドバイスをすることを決定する、行動制御システム。 【請求項２】 前記機作動は、ユーザのお小言をかけることを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザに対機作動に関するアドバイスをすることを決定する、行動制御システム。 【請求項３】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、作動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１又は２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つを表すテキストと、前記ユーザの行動を表すテキストとを前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項３記載の行動制御システム。
1.103733	JP2024080706A	2024-05-17	JP2024167086	2024-11-29	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		G06QS0/10 | G06F3/01 | G06R19/00 | G10L15/22	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、行動制御システムは、状態認識部と、感情決定部と、行動決定部と、記憶制御部と、を含み、機器作動は、踏み間かせに関するアドバイスをすることを含み、行動決定部は、電子機器の行動として、踏み間かせに関するアドバイスをすることを決定した場合には、収集した踏み間かせに関する情報から、所定の従来事件に従って、踏み間かせに関するアドバイスを生成し、当該アドバイスをユーザに提供する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、踏み間かせに関するアドバイスをすることを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザに対踏み間かせに関するアドバイスをすることを決定した場合には、収集した踏み間かせ情報を用いる、請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項２】 前記機作動は、踏み間かせに関するアドバイスをすることを含み、 前記行動決定部は、前記踏み間かせに関するアドバイスをする場合に、前記収集した踏み間かせ情報を用いる、請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記機作動は、踏み間かせに関するアドバイスをすることを含み、 前記行動決定部は、前記踏み間かせに関するアドバイスをする場合に、前記収集した踏み間かせ情報を用いて、踏み間かせに関する情報として、踏み間かせ情報を用いる、請求項１又は２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記機作動は、ユーザの運転操作に関するアドバイスをすることを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザに対機作動に関するアドバイスをする場合に、前記収集した踏み間かせ情報を用いて、ユーザの運転操作に関するアドバイスをすることを決定する、請求項１～３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、前記ユーザに対機作動に関するアドバイスをする場合に、前記踏み間かせ情報を用いて、ユーザの運転操作に関するアドバイスをすることを決定する、請求項１～４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項５記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項５又は６記載の行動制御システム。
1.103733	JP2024080706A	2024-05-17	JP2024167087	2024-11-29	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		G06QS0/10 | G06F3/01	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、電子機器の行動として決定する行動決定部と、感情決定部により決定された感情値と、ユーザの行動を含むデータとを含むイベントデータを、履歴データ記憶部を記憶制御部と、を含み、機器作動は、家庭内のユーザどうしを通信することを含み、前記行動決定部は、ユーザが家庭内で実行する行動の種類を、行動内容それぞれをタイミングと対応付けて履歴データに記憶させ、行動決定部は、履歴データに基づき、自発的には立案期間に、電子機器の行動として、家庭内のユーザどうし等の行動を電子機器を通じた場合には、当該ユーザが当該行動を実行する電子機器を実行する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、家庭内の前記ユーザどうし等の行動を電子機器を介することを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて前記履歴データに記憶させ、前記履歴データに基づき、自発的に立案期間に、前記電子機器の行動として、家庭内の前記ユーザどうし等の行動を電子機器を介することを含む、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、作動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つを表すテキストと、前記ユーザの行動を表すテキストとを前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項３又は４記載の行動制御システム。
1.103582	JP2024076965A	2024-05-16	JP2024166164	2024-11-28	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		H03H11/00 | G06F3/16 | G06F3301 | G06N19/00 | G06F40/279 | G06QS0/10 | G06N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、判定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、感情決定部により決定された感情値と、ユーザの行動を含むデータとを含むイベントデータを、履歴データ記憶部を記憶制御部と、を含み、機器作動は、ユーザの外国語レベルを推定する、及びユーザに外国語で会話することを含む。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、前記ユーザの外国語レベルを推定する、及びユーザに外国語で会話することを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて前記履歴データに記憶させ、前記履歴データに基づき、自発的に立案期間に、ユーザの外国語レベルを推定することを決定した場合には、前記ユーザの外国語レベルを推定することを決定する、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、作動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つを表すテキストと、前記ユーザの行動を表すテキストとを前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項３又は４記載の行動制御システム。
1.103582	JP2024076966A	2024-05-16	JP2024166165	2024-11-28	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		G06N3/008 | G06F3/01 | H03H11/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、判定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、感情決定部により決定された感情値と、ユーザの行動を含むデータとを含むイベントデータを、履歴データ記憶部を記憶制御部と、を含み、機器作動は、パーティに参加することを含む、行動決定部は、電子機器の行動として、パーティに参加することを決定した場合には、パーティに参加する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、パーティに参加することを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて前記履歴データに記憶させ、前記履歴データに基づき、自発的に立案期間に、パーティに参加することを決定した場合には、パーティに参加する、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、作動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つを表すテキストと、前記ユーザの行動を表すテキストとを前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項３又は４記載の行動制御システム。
1.103431	JP2024076951A	2024-05-15	JP2024166137	2024-11-28	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		G06N3/008 | G06N3/0475	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザのカラコン・メガネなどのケア、美容院、理髪館及び整骨院に出掛けることを提案することを含み、電子機器の行動として、美容院、理髪館及び整骨院に出掛けることを決定した場合には、理想データに記憶されているイベントデータに基づいて、文章生成モデルを用いて、提案する会前発生決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、ユーザのカラコン・メガネなどのケア、美容院、理髪館及び整骨院に出掛けることを提案することを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて前記履歴データに記憶させ、文章生成モデルを用いて、提案する会前発生決定する、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、作動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つを表すテキストと、前記ユーザの行動を表すテキストとを前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項３又は４記載の行動制御システム。
1.103431	JP2024076951A	2024-05-15	JP2024166138	2024-11-28	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		G06N3/008 | G06QS0/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、を含み、前記機作動は、ユーザのお小言をかけることを含み、前記行動決定部は、ユーザのお小言をかけることを決定した場合には、時納期に納納された、ユーザの音声のお小言データを用いて、声をする音声を決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、ユーザのお小言をかけることを含み、 前記行動決定部は、ユーザのお小言をかけることを決定した場合には、時納期に納納された、ユーザの音声のお小言データを用いて、声をする音声を決定する、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、作動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つを表すテキストと、前記ユーザの行動を表すテキストとを前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項３又は４記載の行動制御システム。
1.103431	JP2024076952A	2024-05-15	JP2024166139	2024-11-28	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		G06N3/008 | G06N3/0475	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、判定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、を含み、機器作動は、スケジュールを決定することを含み、 前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、スケジュールを決定することを決定した場合には、複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定することを含み、前記行動決定部は、イベントデータを履歴データに記憶させる記憶制御部と、を含み、行動決定部は、履歴データに基づき、自発的に立案期間に、電子機器の行動として、スケジュールを決定することを含む、行動制御システム。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、スケジュールを決定することを含み、 前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、スケジュールを決定することを決定した場合には、複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定することを含む、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、作動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つを表すテキストと、前記ユーザの行動を表すテキストとを前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項３又は４記載の行動制御システム。
1.103431	JP2024076953A	2024-05-15	JP2024166140	2024-11-28	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		G06N3/008 | G06N3/0475	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、を含み、機器作動は、家庭内に関するアドバイスをすることを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて履歴データに記憶させる記憶制御部と、を含み、行動決定部は、履歴データに基づき、自発的に立案期間に、電子機器の行動として、ユーザに家庭内に関するアドバイスをすることを決定した場合には、前記ユーザの家庭内の機器に関するデータに基づいて、文章生成モデルを用いて、検討に関するアドバイス内容の会前、報道データを含む、行動制御システム。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、ユーザに家庭内に関するアドバイスをすることを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて履歴データに記憶させ、前記履歴データに基づき、自発的に立案期間に、ユーザに家庭内に関するアドバイスをすることを決定した場合には、前記ユーザの家庭内の機器に関するデータに基づいて、文章生成モデルを用いて、検討に関するアドバイス内容の会前、報道データを含む、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、作動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つを表すテキストと、前記ユーザの行動を表すテキストとを前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項３又は４記載の行動制御システム。
1.103431	JP2024076954A	2024-05-15	JP2024166141	2024-11-28	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		G06N3/008 | G06QS0/10 | G16H20/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、判定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、を含み、機器作動は、ユーザに健康に関するアドバイスをすることを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて履歴データに記憶させる記憶制御部と、を含み、行動決定部は、履歴データに基づき、自発的に立案期間に、ユーザに健康に関するアドバイスをすることを決定した場合には、ユーザの健康に関するデータに基づいて、文章生成モデルを用いて、健康に関するアドバイス内容の会前、報道データを含む、行動制御システム。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、ユーザに健康に関するアドバイスをすることを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて履歴データに記憶させ、前記履歴データに基づき、自発的に立案期間に、ユーザに健康に関するアドバイスをすることを決定した場合には、ユーザの健康に関するデータに基づいて、文章生成モデルを用いて、健康に関するアドバイス内容の会前、報道データを含む、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、作動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つを表すテキストと、前記ユーザの行動を表すテキストとを前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項３又は４記載の行動制御システム。
1.103431	JP2024076955A	2024-05-15	JP2024166142	2024-11-28	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		G06N3/008 | G06QS0/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、判定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、を含み、機器作動は、ユーザに精神年齢を推定することを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて履歴データに記憶させる記憶制御部と、を含み、行動決定部は、履歴データに基づき、自発的に立案期間に、ユーザに精神年齢を推定することを決定した場合には、ユーザの精神年齢を推定することを含む、行動制御システム。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、ユーザに精神年齢を推定することを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて履歴データに記憶させる記憶制御部と、を含み、行動決定部は、履歴データに基づき、自発的に立案期間に、ユーザに精神年齢を推定することを決定した場合には、推定された精神年齢を推定することを含む、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、作動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つを表すテキストと、前記ユーザの行動を表すテキストとを前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項３又は４記載の行動制御システム。
1.103431	JP2024076956A	2024-05-15	JP2024166143	2024-11-28	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム		G06N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、判定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、を含み、機器作動は、ユーザに対しユーザの操作活動に関するアドバイスをすることを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて履歴データに記憶させる記憶制御部と、を含み、行動決定部は、履歴データに基づき、自発的に立案期間に、ユーザに対しユーザの操作活動に関するアドバイスをすることを決定した場合には、ユーザの操作活動に関する情報を収集し、収集した情報からユーザの操作活動に関するアドバイスをすることを決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、作動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を含み、 前記機作動は、ユーザに対しユーザの操作活動に関するアドバイスをすることを含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態及び前記ユーザの行動の感情と、前記ユーザ状態及びユーザの行動の感情とのタイミングと対応付けて履歴データに記憶させる記憶制御部と、を含み、行動決定部は、履歴データに基づき、自発的に立案期間に、ユーザに対しユーザの操作活動に関するアドバイスをすることを決定した場合には、ユーザの操作活動に関する情報を収集し、収集した情報からユーザの操作活動に関するアドバイスをすることを決定する情報を収集し、収集した情報からユーザの操作活動に関するアドバイスをすることを決定する、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、作動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つを表すテキストと、前記ユーザの行動を表すテキストとを前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに擬態され、文法ぬいぐるみに擬態された制御装置機器に無線又は有線で接続されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項３又は４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記行動決定部は、ユーザの操作活動に関する情報の収集を、前記ユーザの不在時であっても行う請求項１記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記行動決定部は前記アドバイスには前記ユーザの操作活動を引き出すヒントが含まれる請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記行動決定部は前記アドバイスには前記ユーザの表現性を引き出すヒントが含まれる請求項１に記載の行動制御システム。

1.103129	JP2024078033A	2024-05-13	JP2023164820	2024-11-27	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる行動制御システムを提供する。【解決手段】行動制御システムにおいて、電子機器であるロボット１００は、ユーザの行動を含むユーザ状態及びロボット１００の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は前記ロボット１００の感情を判定する感情決定部と、判定のタイミングで、ユーザ状態、ロボット１００の状態、ユーザの感情及びロボット１００の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、ロボット１００の行動として決定する行動決定部と、を有し、行動決定部は、ロボット１００の行動として、ユーザに問題点を指摘することを決定した場合には、ユーザが使用するチャットの会話及びユーザの生体情報を通じてユーザに対する問題点を指摘する。【選択図】図２	【課題】
ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、
前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、
所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、
を有し、
前記機器作動は、前記ユーザに問題点を指摘することを含み、
前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、前記ユーザに問題点を指摘することを決定した場合には、前記ユーザが使用するチャットの会話及びユーザの生体情報を通じて前記ユーザに対する問題点を指摘する行動制御システム。
【請求項２】
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを決定した場合には、前記ユーザが取り得る状態であって、前記ユーザの保護者から取得する情報に基づいて、前記ユーザに対する問題点を指摘する請求項１記載の行動制御システム。
【請求項３】
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを決定した場合には、前記ユーザが取り得る状態であって、前記ユーザの保護者から取得する情報に基づいて、前記ユーザに対する問題点を指摘する請求項１又は２記載の行動制御システム。
【請求項４】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１から３のいずれか１項記載の行動制御システム。
【請求項５】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項４記載の行動制御システム。
【請求項６】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項４又は５記載の行動制御システム。
【請求項７】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項４又は５記載の行動制御システム。
1.103129	JP2024078034A	2024-05-13	JP2024164821	2024-11-27	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。
【解決手段】行動制御システムは、状態認識部と、感情決定部と、行動決定部と、記憶制御部と、を含み、機器作動は、ユーザの行動を促すまたは第１行動内容を設定することを含み、行動決定部は、自発的に又は定期的にユーザの行動を観察し、観察した当該ユーザの行動と予め記憶した特定情報とに基づき、電子機器の行動として、ユーザの行動を促すことを決定した場合には、第１行動内容を実行する。
【選択図】図２	【請求項１】
ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、
前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、
所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、
前記電子機器の記憶制御部と、を有し、
前記機器作動は、前記ユーザの行動を促すことを含み、
前記行動決定部は、前記ユーザの行動を促すことを第１行動内容として決定する場合には、
前記記憶制御部に予め記憶された情報と、前記ユーザの行動とを観察し、
前記行動決定部は、観察した前記ユーザの行動が、前記第１行動内容と異なる第２行動内容を促すことを決定した場合には、
前記第２行動内容は、前記ユーザの行動を促す音声、及び、前記ユーザの行動に対して感謝する音声の少なくとも一つを含む行動制御システム。
【請求項２】
前記行動決定部は、前記電子機器が前記ジェスチャーを実行した後、又は、前記音声を発した後に、前記ユーザの行動を観察し、
前記行動決定部は、前記ユーザの行動が促されていない場合、前記第１行動内容と異なる第２行動内容を促すことを決定した場合には、
前記第２行動内容は、前記ユーザの行動が促されたことを褒める音声、及び、前記ユーザの行動に対して感謝する音声の少なくとも一つを含む行動制御システム。
【請求項３】
前記第１行動内容は、前記ユーザ以外の人物への特定情報の送信、前記ユーザの周囲を引くジェスチャーの実行、前記ユーザの行動を促すことを含む行動制御システム。
【請求項４】
前記第１行動内容は、前記ユーザ以外の人物への特定情報の送信、前記ユーザの周囲を引くジェスチャーの実行、前記ユーザの行動を促すことを含む行動制御システム。
【請求項５】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを含む行動制御システム。
【請求項６】
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを含む行動制御システム。
【請求項７】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを含む行動制御システム。
【請求項８】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項７記載の行動制御システム。
【請求項９】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項７又は８記載の行動制御システム。
【請求項１０】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項７又は８記載の行動制御システム。
1.103129	JP2024078035A	2024-05-13	JP2024164822	2024-11-27	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。
【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、前記感情決定部による感情値と、前記ユーザ状態と、を含む、電子機器データに記憶させる記憶制御部と、を含む。
【選択図】図２	【請求項１】
ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、
前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、
所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、
を有し、
前記行動決定部は、重要しお前記ユーザの主知悪を、前記行動決定モデルによる出力生成、前記感情決定部による前記ユーザの感情の判定の少なくとも一つに反映させる
【請求項２】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。
【請求項３】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項２記載の行動制御システム。
【請求項４】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項２又は３記載の行動制御システム。
【請求項５】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項２又は３記載の行動制御システム。
1.103129	JP2024078036A	2024-05-13	JP2024164823	2024-11-27	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。
【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、感情決定部による感情値と、ユーザ状態と、を含む、行動決定履歴データに記憶させる記憶制御部と、を含む。
【選択図】図２	【請求項１】
ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、
前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、
所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、
を有し、
前記機器作動は、前記ユーザに問題点を指摘することを含み、
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを決定した場合には、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する行動制御システム。
【請求項２】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。
【請求項３】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項２記載の行動制御システム。
【請求項４】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項２又は３記載の行動制御システム。
【請求項５】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項２又は３記載の行動制御システム。
1.103129	JP2024078037A	2024-05-13	JP2024164824	2024-11-27	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ユーザの行動に対して適切な電子機器に実行させる。【解決手段】行動制御システムにおいて、電子機器であるロボット１００は、ユーザの行動を含むユーザ状態及びロボット１００の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は前記ロボット１００の感情を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、ユーザ状態、ロボット１００の状態、ユーザの感情及びロボット１００の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、ロボット１００の行動として決定する行動決定部と、を有し、行動決定部は、ロボット１００の行動として、ユーザに問題点を指摘することを決定した場合には、ユーザの健康状態に対応する行動を自律的に決定する。【選択図】図２	【請求項１】
ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、
前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、
所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、
を有し、
前記機器作動は、ユーザに健康に関するアドバイスをすることを含み、
前記記憶制御部は、個別または前記ユーザの健康状態を表すパラメータを含む情報をデータベースに記憶させ、
前記行動決定部は、前記ユーザの健康状態を表すパラメータが、前記ユーザの体調の将来、前記ユーザの動作、前記ユーザの体位、および、前記ユーザの周囲環境、前記ユーザがトイレへ入った回数、前記ユーザの心拍数、前記ユーザの血圧、および、前記ユーザの睡眠時間、前記ユーザがトイレへ入った回数、前記ユーザの心拍数、前記ユーザの血圧、および、前記ユーザの睡眠時間、前記ユーザの体重、および、前記ユーザの体脂肪率の少なくとも一つに基づいて、前記ユーザに対する健康状態を表すパラメータを算出し、前記算出した前記ユーザに対する健康状態を表すパラメータに基づき、前記ユーザの健康状態に対応する行動を自律的に決定する行動制御システム。
【請求項２】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。
【請求項３】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項２記載の行動制御システム。
【請求項４】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項２又は３記載の行動制御システム。
【請求項５】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項２又は３記載の行動制御システム。
【請求項６】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項３または当該請求項４記載の行動制御システム。
1.103129	JP2024078038A	2024-05-13	JP2024164825	2024-11-27	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。
【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、感情決定部により決定された感情値と、ユーザの行動を含むユーザ状態と、を含むユーザデータに記憶させる記憶制御部と、を含み、機器作動は、前記ユーザにアクティビティを提案することを含み、行動決定部は、電子機器の行動として、前記ユーザにアクティビティを提案することを決定した場合には、前記ユーザにアクティビティを提案する。
【選択図】図２	【請求項１】
ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、
前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、
所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、
前記感情決定部により決定された感情値と、前記ユーザ状態と、を含むユーザデータを記憶させる記憶制御部と、を有し、
前記機器作動は、前記ユーザにアクティビティを提案することを含み、
前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、前記ユーザにアクティビティを提案することを決定した場合には、前記ユーザの趣味を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する行動制御システム。
【請求項２】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。
【請求項３】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項２記載の行動制御システム。
【請求項４】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項２又は３記載の行動制御システム。
【請求項５】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項２又は３記載の行動制御システム。
1.103129	JP2024078039A	2024-05-13	JP2024164826	2024-11-27	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ユーザの行動に対して適切な電子機器に実行させる行動制御システムを提供する。【解決手段】行動制御システムにおいて、電子機器であるロボット１００は、ユーザの行動を含むユーザ状態及びロボット１００の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は前記ロボット１００の感情を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、ユーザ状態、ロボット１００の状態、ユーザの感情及びロボット１００の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、ロボット１００の行動として決定する行動決定部と、感情決定部が決定した感情値と、ユーザの行動を含むユーザ状態と、を含むユーザデータに記憶させる記憶制御部と、を含み、機器作動は、提供者が提供した事項に対するユーザの感情に基づく情報を、前記提供者に対して通知することを含み、行動決定部は、提供者に対して通知することを決定した場合には、提供者に対して通知する。【選択図】図２	【請求項１】
ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、
前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、
所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、
前記感情決定部により決定された感情値と、前記ユーザの状態と、を含むユーザデータと、を記憶させる記憶制御部と、を有し、
前記機器作動は、提供者が提供した事項に対するユーザの感情に基づく情報を、前記提供者に対して通知することを含み、
前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、提供者が提供した事項に対するユーザの感情に基づく情報を、前記提供者に対して通知することを決定した場合には、
前記提供者に対して通知する事項に対する前記ユーザの感情に基づく情報を、前記提供者に対して通知する行動制御システム。
【請求項２】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。
【請求項３】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項２記載の行動制御システム。
【請求項４】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項２又は３記載の行動制御システム。
【請求項５】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項２又は３記載の行動制御システム。
1.102675	JP2024077177A	2024-05-10	JP2024163876	2024-11-22	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008	G06F3/01	G06F16/00	G06F16/635	G10L25/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。
【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、前記電子機器の記憶制御部と、を有し、
前記機器作動は、前記ユーザの行動を促すことを含み、
前記行動決定部は、前記ユーザの行動を促すことを第１行動内容として決定する場合には、
前記記憶制御部に予め記憶された情報と、前記ユーザの行動とを観察し、
前記行動決定部は、観察した前記ユーザの行動が、前記第１行動内容と異なる第２行動内容を促すことを決定した場合には、
前記第２行動内容は、前記ユーザの行動を促す音声、及び、前記ユーザの行動に対して感謝する音声の少なくとも一つを含む行動制御システム。
【請求項２】
前記行動決定部は、前記電子機器が前記ジェスチャーを実行した後、又は、前記音声を発した後に、前記ユーザの行動を観察し、
前記行動決定部は、前記ユーザの行動が促されていない場合、前記第１行動内容と異なる第２行動内容を促すことを決定した場合には、
前記第２行動内容は、前記ユーザの行動が促されたことを褒める音声、及び、前記ユーザの行動に対して感謝する音声の少なくとも一つを含む行動制御システム。
【請求項３】
前記第１行動内容は、前記ユーザ以外の人物への特定情報の送信、前記ユーザの周囲を引くジェスチャーの実行、前記ユーザの行動を促すことを含む行動制御システム。
【請求項４】
前記第１行動内容は、前記ユーザ以外の人物への特定情報の送信、前記ユーザの周囲を引くジェスチャーの実行、前記ユーザの行動を促すことを含む行動制御システム。
【請求項５】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを含む行動制御システム。
【請求項６】
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを含む行動制御システム。
【請求項７】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを含む行動制御システム。
【請求項８】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項７記載の行動制御システム。
【請求項９】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項７又は８記載の行動制御システム。
【請求項１０】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項７又は８記載の行動制御システム。
1.102675	JP2024077178A	2024-05-10	JP2024163877	2024-11-22	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008	G06F3/01	G06F16/00	G06F16/635	G10L25/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。
【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、
を有し、
前記機器作動は、前記ユーザの行動を促すことを含み、
前記行動決定部は、前記ユーザの行動を促すことを第１行動内容として決定する場合には、
前記記憶制御部に予め記憶された情報と、前記ユーザの行動とを観察し、
前記行動決定部は、観察した前記ユーザの行動が、前記第１行動内容と異なる第２行動内容を促すことを決定した場合には、
前記第２行動内容は、前記ユーザの行動を促す音声、及び、前記ユーザの行動に対して感謝する音声の少なくとも一つを含む行動制御システム。
【請求項２】
前記行動決定部は、前記電子機器が前記ジェスチャーを実行した後、又は、前記音声を発した後に、前記ユーザの行動を観察し、
前記行動決定部は、前記ユーザの行動が促されていない場合、前記第１行動内容と異なる第２行動内容を促すことを決定した場合には、
前記第２行動内容は、前記ユーザの行動が促されたことを褒める音声、及び、前記ユーザの行動に対して感謝する音声の少なくとも一つを含む行動制御システム。
【請求項３】
前記第１行動内容は、前記ユーザ以外の人物への特定情報の送信、前記ユーザの周囲を引くジェスチャーの実行、前記ユーザの行動を促すことを含む行動制御システム。
【請求項４】
前記第１行動内容は、前記ユーザ以外の人物への特定情報の送信、前記ユーザの周囲を引くジェスチャーの実行、前記ユーザの行動を促すことを含む行動制御システム。
【請求項５】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを含む行動制御システム。
【請求項６】
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを含む行動制御システム。
【請求項７】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記ユーザに問題点を指摘することを含む行動制御システム。
【請求項８】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項７記載の行動制御システム。
【請求項９】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項７又は８記載の行動制御システム。
【請求項１０】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項７又は８記載の行動制御システム。
1.102675	JP2024077179A	2024-05-10	JP2024163878	2024-11-22	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/004	G06N5/022	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。
【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情及び電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、を有し、行動決定部は、ユーザが参加する特定の話題が実施されている複数人ベースを機密情報取得機器候補と、同複数人ベースで取得可能な機密情報の特徴を特定する特徴特定部と、を含む、情報取得機器候補の中から、前記特定した特徴特定部により特定された特徴を有する機密情報取得機器を、前記ユーザの行動として決定する行動決定部と、を有する、行動制御システム。
【選択図】図２	【請求項１】
ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、
前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、
所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、
を有し、
前記機器作動は、特定の話題に参加する前記ユーザに前記特定の話題に関するアドバイスを行うことを含み、
前記行動決定部は、
前記ユーザが参加する前記特定の話題が実施されている複数人ベースを機密情報取得機器候補と、同複数人ベースで取得可能な機密情報の特徴を特定する特徴特定部と、を含む、情報取得機器候補の中から、前記特定した特徴特定部により特定された特徴を有する機密情報取得機器を、前記電子機器の行動として、前記特定の話題に参加する前記ユーザに前記特定の話題に関するアドバイスを行うことを決定する行動制御システム。
【請求項２】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。
【請求項３】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項２記載の行動制御システム。
【請求項４】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項２又は３記載の行動制御システム。
【請求項５】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項２又は３記載の行動制御システム。
1.102675	JP2024077180A	2024-05-10	JP2024163879	2024-11-22	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	G06F3/01	G06T7/00	AE3H1/00	G06N3/02	G06N3/004	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。
【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情及び電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、を有し、行動決定部は、ユーザが参加する特定の話題が実施されている複数人ベースを機密情報取得機器候補と、同複数人ベースで取得可能な機密情報の特徴を特定する特徴特定部と、を含む、情報取得機器候補の中から、前記特定した特徴特定部により特定された特徴を有する機密情報取得機器を、前記ユーザの行動として決定する行動決定部と、を有する、行動制御システム。
【選択図】図２	【請求項１】
ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、
前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、
所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、
を有し、
前記機器作動は、特定の話題に参加する前記ユーザに前記特定の話題に関するアドバイスを行うことを含み、
前記行動決定部は、
前記ユーザが参加する前記特定の話題が実施されている複数人ベースを機密情報取得機器候補と、同複数人ベースで取得可能な機密情報の特徴を特定する特徴特定部と、を含む、情報取得機器候補の中から、前記特定した特徴特定部により特定された特徴を有する機密情報取得機器を、前記電子機器の行動として、前記特定の話題に参加する前記ユーザに前記特定の話題に関するアドバイスを行うことを決定する行動制御システム。
【請求項２】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。
【請求項３】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項２記載の行動制御システム。
【請求項４】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項２又は３記載の行動制御システム。
【請求項５】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項２又は３記載の行動制御システム。
1.102675	JP2024077181A	2024-05-10	JP2024163880	2024-11-22	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008	G06F3/01	G06F16/00	G06F16/635	AE3H1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。
【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情の少なくとも一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器作動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、前記感情決定部により決定された感情値と、前記ユーザ状態と、を含むユーザデータを記憶させる記憶制御部と、を有し、
前記機器作動は、前記ユーザにアクティビティを提案することを含み、
前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、前記ユーザにアクティビティを提案することを決定した場合には、前記ユーザの趣味を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する行動制御システム。
【請求項２】
前記電子機器はロボットであり、
前記行動決定部は、前記行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。
【請求項３】
前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、
前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一方を含む情報を前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項２記載の行動制御システム。
【請求項４】
前記ロボットは、おいぐるみに搭載され、又はおいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項２又は３記載の行動制御システム。
【請求項５】
前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項２又は３記載の行動制御システム。

I.102675	JP2024077182A	2024-05-10	JP2023183881	2024-11-22	0000-01-01			0000-01-01	行動制御システム	G06F3/01 ; G06F16/90 ; G06F16/9535 ; G10L15/10 ; G10L13/00	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、複数種類の複数行動の何れかを、電子機器の行動として決定する行動決定部を含み、複数行動は、前回の出来事を要約することを含み、行動決定部は、電子機器の行動として、前回の出来事を要約することを決定した場合には、履歴データを表すテキストに、前回の出来事の要約を指示するための指定文言を追加し、行動決定モデルに入力することにより、前回の出来事の要約を取得し、次の回の行動決定時に取得された、又は、ユーザが変化したときに、前回の出来事を古い出すユーザの発話、又は、何かを考えるユーザの仕草を検知した場合に、取得した要約を複数文言を含むテキストに入力することにより、新たな出来事の要約を取得し

1.102675	JP2024077550A	2024-05-10	JP2024163101	2024-11-21	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06F16/00 ; G06F3/01 ; G06N3/008 ; G06N3/0475	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つ又は両方に基づいて、前記電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、ユーザの発話に対して回答することを決定した場合には、ユーザの発話を表すベクトルを生成し、前記生成した発話の組み合わせを用いたデータベースから、前記発話したベクトルに対応するベクトルと似する度合いを算出し、前記算出された類似に対する回答と、対話機能を有する文章生成モデルを用いて、前記ユーザの発話に対する回答を生成する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つ又は両方に基づいて、前記電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記ユーザの発話を表すベクトルを生成し、前記生成した発話の組み合わせを用いたデータベースから、前記発話したベクトルに対応するベクトルと似する度合いを算出し、前記算出された類似に対する回答と、対話機能を有する文章生成モデルを用いて、前記ユーザの発話に対する回答を生成する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットである、 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、前記ユーザ対話するためのエージェントである請求項２又は３記載の行動制御システム。
1.102675	JP2024077551A	2024-05-10	JP2024163102	2024-11-21	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G10L25/63 ; G06F16/683 ; G06F16/9535	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、判定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つ又は両方に基づいて、行動しないことを含む複数種類の行動内容の中から、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、を含み、感情決定部は、行動決定部により決定された感情値と、ユーザの行動を含むユーザ状態と、ユーザのイベントデータとを感情データに記憶させる感情判断部とを含む、複数作成され、前記感情判断部は、前記ユーザ状態、前記ユーザの感情、及び前記ユーザのイベントデータの全部若しくは一部と、前記感情データとを関連付ける。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 判定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つ又は両方に基づいて、行動しないことを含む複数種類の行動内容の中から、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 前記感情決定部は、前記行動決定部により決定された感情値と、前記ユーザの行動を含むユーザ状態と、ユーザのイベントデータと、前記データとを記憶させる感情判断部とを含み、 前記感情判断部は、前回の出来事を考慮した重要度を算出し、算出した重要度を反映させる、 前記行動決定部は、前回の出来事を考慮した重要度を算出し、算出した重要度を反映させる、 ことを含む、 前記電子機器はロボットである、 前記行動決定部は、行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定部は、前記感情値の値が大きく影響を受ける場合、前記ユーザ状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちどちらか一つ又は両方に基づいて、前記ロボットの行動として決定する請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項２又は３記載の行動制御システム。
1.102675	JP2024077552A	2024-05-10	JP2024163103	2024-11-21	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N5/022 ; G06F3/01 ; G06F16/90 ; G06F16/9535 ; G06N3/004	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、判定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つ又は両方に基づいて、行動しないことを含む複数種類の行動内容の中から、電子機器の行動として決定する行動決定部と、を含み、行動決定部は、ユーザ状態と、ユーザの感情と、電子機器の状態と、電子機器の感情のうちどちらか一つ又は両方と、ユーザのイベントデータとを関連付けて記憶させる行動履歴データを記憶する行動履歴部と、を含み、行動決定部は、ユーザの感情又は電子機器の感情と、行動履歴データとに基づいて、ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる行動内容を決定する、 ことを含む、 前記電子機器はロボットである、 前記行動決定部は、行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記電子機器はロボットである、 前記行動履歴部は、前記行動履歴データに基づいて、前記ユーザ状態と、前記ユーザの感情と、前記ロボットの感情と、前記ロボットの行動とを関連付けて記憶させる、 ことを含む、 前記行動決定

1.100563	JP2024072041A	2024-04-26	JP2024159675	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/004 | G06F30/1 | G06F3/16 | G06N5/022 | G06F16/908 | G10L15/22 | A63H11/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、複数の電子機器で構成され、前記複数の電子機器のそれぞれは、ユーザの行為を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を示す感情状態を有するとともに、ユーザと電子機器とを対話させる対話機能を有する人格を電子的に表現する人格表現部と、前記ユーザ状態と、前記感情状態と、前記人格表現部の設定とに基づいて、前記ユーザに対して実行する電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含む。前記ユーザ状態認識部の電子機器を構成する電子機器の少なくとも一つは、前記行動決定部が決定した電子機器の行動に対応する前記電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含む。前記ユーザ状態認識部の電子機器を構成する電子機器を含む。 【選択図】図2	【請求項１】 複数の電子機器で構成される行動制御システムであって、 前記複数の電子機器のそれぞれは、 ユーザの行為を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザ状態認識部が認識したユーザ状態に基づいて、ユーザの感情又は電子機器の感情を示す感情状態を有するとともに、ユーザと電子機器とを対話させる対話機能を有する人格を電子的に表現する人格表現部と、 ユーザと電子機器とを対話させる対話機能を有する人格表現部の設定と、を含み、 前記ユーザ状態と、前記感情状態と、前記人格表現部の設定とに基づいて、前記ユーザに対して実行する電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記ユーザ状態認識部の電子機器を構成する電子機器の少なくとも一つは、前記行動決定部が決定した電子機器の行動に対応する前記電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含む、 行動制御システム。 【請求項２】 前記複数の電子機器のうちの少なくとも一つは、前記ユーザの状態を検出する、又は/および前記ユーザに働きかける、又は/および前記ユーザに働きかけた前記対象機器に影響を与える前記行動制御システム。 【請求項３】 前記複数の電子機器は、スピーカであり、 前記出力イベントは、マイクスロットが起動されている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記出力イベントは、前記ユーザの発話を構成する音に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、耳に装着される請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記出力イベントは、前記ユーザの発話を構成する音に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、耳に装着される請求項３記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ユーザの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記複数の電子機器は、前記ワイヤレス受電部から、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項２記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記電子機器は、ロボットである請求項１～請求項６のいずれか１項記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072042A	2024-04-26	JP2024159676	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 | G06F30/1 | G06F3/16 | G06N5/022 | G06F16/908 | G10L15/22 | A63H11/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を示す感情状態を有するとともに、ユーザと電子機器とを対話させる対話機能を有する人格を電子的に表現する人格表現部と、ユーザ状態と、前記感情状態と、前記人格表現部の設定とに基づいて、前記ユーザに対して実行する電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含む。前記行動決定部は、絶過時間に応じて前記電子機器の設置数を増加させ、ユーザによる特定の行動に基づいて電子機器の行動制御システム。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行為を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又は電子機器の感情を示す感情状態を有するとともに、 ユーザと電子機器とを対話させる対話機能を有する人格を電子的に表現する人格表現部と、 前記ユーザ状態と、前記感情状態と、前記人格表現部の設定とに基づいて、前記ユーザに対して実行する前記電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、絶過時間に応じて前記電子機器の設置数を増加させ、ユーザによる特定の行動に基づいて電子機器の行動制御システム。 【請求項２】 前記複数の電子機器は、ユーザが所定時間内に多い物の名前を所定回数以上発話したことを認識した場合、電子機器の設置数を増加させる、 【請求項３】 前記複数の電子機器は、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項１又は２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記出力イベントは、マイクスロットが起動されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記出力イベントは、前記ぬいぐるみの耳を構成する音に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、耳に装着される請求項３記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ユーザの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器は、前記ワイヤレス受電部から、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項３記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記電子機器は、ロボットである請求項１～請求項６のいずれか１項記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072043A	2024-04-26	JP2024159677	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06F40/103 | G06F3/01 | G06F40/166 | G06F40/56 | G06T1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行為を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を示す感情状態を有するとともに、ユーザと電子機器とを対話させる対話機能を有する人格を電子的に表現する人格表現部と、ユーザ状態と、前記感情状態と、前記人格表現部の設定とに基づいて、前記ユーザに対して実行する電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含む。前記行動決定部は、絶過時間に応じて前記電子機器の設置数を増加させ、ユーザによる特定の行動に基づいて電子機器の行動制御システム。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行為を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又は電子機器の感情を示す感情状態を有するとともに、 ユーザと電子機器とを対話させる対話機能を有する人格を電子的に表現する人格表現部と、 前記ユーザ状態と、前記感情状態と、前記人格表現部の設定とに基づいて、前記ユーザに対して実行する前記電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、絶過時間に応じて前記電子機器の設置数を増加させ、ユーザによる特定の行動に基づいて電子機器の行動制御システム。 【請求項２】 前記複数の電子機器は、前記電子機器の間で互いに前記電子機器の設置数を増加させることをさらに含み、 【請求項３】 前記複数の電子機器は、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項１又は２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記出力イベントは、マイクスロットが起動されている請求項３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記出力イベントは、前記ぬいぐるみの耳を構成する音に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、耳に装着される請求項３記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ユーザの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器は、前記ワイヤレス受電部から、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項３記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記電子機器は、ロボットである請求項１～請求項６のいずれか１項記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072044A	2024-04-26	JP2024159678	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 | G06F30/1 | G10L25/63 | G10L13/00 | G10L15/22 | G10L15/06 | G06F40/58 | G06F40/44	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切なロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムにおいて、複数台数は、身子を含む全身、前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、手と考えることを決定した場合には、前記電子機器である与える複数のイベントデータを組み合わせたオリジナルイベントを作成する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行為を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識するユーザ状態認識部と、 前記ユーザ状態及び前記電子機器の状態を示す感情状態と、 所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情の少なくとも一つ、行動しないことを含む複数種類の複数行動の中から、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 前記感情決定部により決定された感情値と、前記ユーザの行為を含むデータと含むイベントデータと、前記感情値の時間変遷又は履歴データに記憶させる記憶制御部と、 を含み、 前記複数台数は、身子を含むことを含み、 前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、身子を考えることを決定した場合には、前記複数データから複数のイベントデータを作成する、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器はロボットであり、 前記行動決定部は、行動しないことを含む複数種類のロボット行動の何れかを、前記ロボットの行動として決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルであり、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態、前記ロボットの状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情の少なくとも一つを含む質問するテキストと、前記文章生成モデルに入力し、前記文章生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項２又は３記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項２又は３記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072045A	2024-04-26	JP2024159679	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06F16/90 | G06F30/1 | G06F3/16 | G06N5/022 | G10L15/06 | G10L13/00 | G10L15/22	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザ以外の各の感情を理解してユーザと対話を行うユーザインターフェースを利用可能な電子機器を提供する。 【解決手段】ユーザの感情及びユーザの状態を認識するユーザ状態認識部と、感情決定部によって決定された感情に基づいてユーザと対話するための人格対話機能と、を含むユーザインターフェースを利用可能な電子機器であって、ユーザの状態に関する情報を取得可能な状態取得部と、前記状態取得部により取得された状態情報に基づいて、前記人格対話機能を用いて、前記ユーザに対して出力する出力内容を決定する、人格制御部と、を含む、電子機器。 【選択図】図１１	【請求項１】 ユーザの感情及びユーザの各の感情を理解してユーザと対話を行うユーザインターフェースを利用可能な電子機器を提供する。 【解決手段】ユーザの感情及びユーザの状態を認識するユーザ状態認識部と、感情決定部によって決定された感情に基づいてユーザと対話するための人格対話機能と、を含むユーザインターフェースを利用可能な電子機器であって、 前記状態取得部は、ユーザの状態に関する情報を取得可能な状態情報として、前記ユーザの状態を検出するセンサ情報に基づいて、前記ユーザの状態を示す数値情報を取得する、 電子機器。 【請求項２】 前記人格制御部は、前記状態取得部により取得された状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項３】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項４】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項５】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項６】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項７】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項８】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項９】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項１０】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項１１】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項１２】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項１３】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項１４】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項１５】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項１６】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項１７】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項１８】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項１９】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項２０】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項２１】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項２２】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項２３】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項２４】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項２５】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項２６】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項２７】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項２８】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項２９】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項３０】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項３１】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項３２】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項３３】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項３４】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項３５】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項３６】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項３７】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項３８】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項３９】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項４０】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項４１】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項４２】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項４３】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項４４】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項４５】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項４６】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項４７】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項４８】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項４９】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項５０】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項５１】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項５２】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項５３】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項５４】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項５５】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項５６】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項５７】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項５８】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項５９】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項６０】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項６１】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項６２】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項６３】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項６４】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項６５】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項６６】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項６７】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項６８】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項６９】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項７０】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項７１】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項７２】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項７３】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項７４】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項７５】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項７６】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項７７】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項７８】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項７９】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項８０】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項８１】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項８２】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項８３】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項８４】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項８５】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項８６】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項８７】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項８８】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項８９】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項９０】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項９１】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項９２】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項９３】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項９４】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項９５】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項９６】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項９７】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項９８】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項９９】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、 【請求項１００】 前記人格制御部は、前記ユーザの状態情報に基づいて、前記ユーザに対して出力する出力内容として、前記ユーザの状態を示すテキストを含む質問テキストを生成する、
1.178945	JP2024072046A	2024-04-26	JP2024159680	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	エージェントシステム、プログラム	G06Q20/06 | G06Q20/0501	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザ以外各の感情を理解して商品を入手するエージェントシステム、プログラムを提供する。 【解決手段】エージェントシステム５０は、商品の入手に使用可能な決済手段の予算を受け付ける処理部５０２と、ユーザが過去に入手した商品を記憶した入手履歴に関する情報である履歴情報を取得する履歴取得部５０４と、前記受付部５０２が受け付けた前記予算と、前記履歴取得部５０４から得られた前記履歴情報と、に基づいて入手する商品を決定する商品決定部５０６と、所定のタイミングで前記商品決定部により決定された前記商品を入手する動作を実行するＥＣＰＵ２と、を備える。 【選択図】図１３	【請求項１】 ユーザ以外各の感情を理解してユーザと対話を行うエージェントシステムであって、 商品の入手に使用可能な決済手段の予算を受け付ける受付部と、 ユーザが過去に入手した商品を記憶した入手履歴に関する情報である履歴情報を取得する履歴取得部と、 前記受付部が受け付けた前記予算と、前記履歴取得部から得られた前記履歴情報と、に基づいて入手する商品を決定する商品決定部と、 所定のタイミングで前記商品決定部により決定された前記商品を入手する動作を実行する動作実行部と、 を備えるエージェントシステム。 【請求項２】 前記ユーザの状態に関する情報を取得可能なユーザ状態認識部と、 前記ユーザ状態認識部により取得された前記ユーザの状態に基づく情報に基づいて前記ユーザの感情を決定する感情決定部と、 前記感情情報は、前記取得履歴に基づいて決定された前記商品を入手する動作を実行する動作実行部と、 をさらに含む、請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項３】 前記ユーザ状態認識部は、前記ユーザの状態に関する情報を取得可能であり、 前記ユーザ状態認識部により取得された前記ユーザの状態に基づく情報に基づいて前記商品の価格を決定する価格決定部と、 をさらに含む、請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項４】 前記商品決定部は、前記ユーザ状態認識部により取得された前記ユーザの状態に基づく情報に基づいて前記商品の価格を決定する、 請求項３に記載のエージェントシステム。 【請求項５】 前記取得履歴は、前記ユーザの購買の状況に関する情報を取得可能であり、 前記商品決定部は、前記取得履歴により取得された前記購買の状況に基づいて入手する商品を決定する、 請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項６】 前記取得履歴は、前記ユーザの購買の状況を表す情報を取得可能であり、 前記商品決定部は、前記取得履歴により取得された前記購買の状況に基づいて入手する商品を決定する、 請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項７】 前記取得履歴は、前記ユーザの購買の状況を表す情報を取得可能であり、 前記商品決定部は、前記取得履歴により取得された前記購買の状況に基づいて入手する商品を決定する、 請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項８】 前記取得履歴は、前記ユーザの購買の状況を表す情報を取得可能であり、 前記商品決定部は、前記取得履歴により取得された前記購買の状況に基づいて入手する商品を決定する、 請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項９】 前記取得履歴は、前記ユーザの購買の状況を表す情報を取得可能であり、 前記商品決定部は、前記取得履歴により取得された前記購買の状況に基づいて入手する商品を決定する、 請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項１０】 前記取得履歴は、前記ユーザの購買の状況を表す情報を取得可能であり、 前記商品決定部は、前記取得履歴により取得された前記購買の状況に基づいて入手する商品を決定する、 請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項１１】 前記取得履歴は、前記ユーザの購買の状況を表す情報を取得可能であり、 前記商品決定部は、前記取得履歴により取得された前記購買の状況に基づいて入手する商品を決定する、 請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項１２】 前記取得履歴は、前記ユーザの購買の状況を表す情報を取得可能であり、 前記商品決定部は、前記取得履歴により取得された前記購買の状況に基づいて入手する商品を決定する、 請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項１３】 前記取得履歴は、前記ユーザ

1.178945	JP2024072054A	2024-04-26	JP2023159688	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	エージェントシステム		G06F3/01 (G06F3/16) G06N3/008 (G10L15/22 G10L13/00 G10L13/08)	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザおよび各身の感情を理解してユーザと対話を行うエージェントシステムを利用可能な電子機器を提供する。 【解決手段】ユーザの状態に関する情報に基づいて決定したユーザの感情からユーザとお対話するためのエージェントの表現内容を決定する複数のエージェントを備えるエージェントシステムにおいて、少なくとも1つのエージェントに関連する発話頻度は、ユーザとの呼から所定期間内に、複数のエージェントごとに発生する量と、音声解析した回数が、異なる結果であった場合、ユーザとの会話状態が不良時に、エージェントシステム側で調整することにより、この結果、ユーザとの会話が途切れる場合、最適な行動を選択する確率を高めることができる。 【選択図】図１４	【請求項１】 ユーザの状態に関する情報を取得する取得部と、前記取得部で取得した前記ユーザの状態に関する情報に基づいて表現決定部によって決定された表現内容に基づいて、ユーザとの対話を行う複数のエージェントを備えるエージェントシステムであって、 前記ユーザの状態に関する情報には、ユーザの感情に関する情報が含まれ、前記エージェントの感情に対して特別内容が変化されたときに当該特別内容が複数あれば１つの特別内容に決定するための調停部を有するエージェントシステム。 【請求項２】 前記取得部は、前記ユーザが発話した音声情報又は前記ユーザが行なう文字入力情報を取得可能であり、 前記表現内容は、前記取得部と全くして入力された音声情報又はテキスト情報に対して前記するための文章を生成する文章生成モデル部のエージェントシステム。 【請求項３】 前記調停部は、過去に対応のエージェントの発話内容に決定したかの履歴に基づいて、複数の新たな発話内容について何れかエージェントシステム。 【請求項４】 前記複数のエージェントが、各々、前記ユーザが装着可能なウェアラブルデバイスに描載されている、請求項１記載のエージェントシステム。
1.178945	JP2024072055A	2024-04-26	JP2023159689	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	注文端末、プログラム		G06Q30/0601	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ユーザの感情を理解してユーザと対話を行うエージェントシステムを利用可能な注文端末及びプログラムを提供する。【解決手段】注文端末において、ＣＰＵ４１は、ユーザから商品の注文を示す注文情報を受け付けると処理Ａ１２ａと、前記受付後Ａ１２ａが受け付けた前記注文情報を文章生成モデルに入力する入力部Ａ１２ｂと、前記文章生成モデルから出力される前記注文情報を確認するための確認情報を前記ユーザに提示する確認部Ａ１２ｃと、前記確認情報に対する前記ユーザの回答に応じて、商品を表示する表示部Ａ１２ｄと、を有し、【選択図】図１５
1.178945	JP2024072056A	2024-04-26	JP2023159690	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器		G06F16/90 (G06F3/01 G06F3/16 G06N3/0221 G06N3/008) G10L15/00 G10L13/00 G10L15/22 (G10L15/22) H04N23/60 H04N23/611	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザおよび各身の感情を理解してユーザと対話を行うエージェントシステムを利用可能な電子機器を提供する。 【解決手段】ユーザの感情エージェントの感情を決定する感情決定部と、前記感情決定部によって決定された感情に基づいて前記ユーザおよびユーザとお対話するための前記エージェントの表現内容を決定するお対話処理部と、を含むエージェントシステムと利用可能な電子機器であって、前記エージェントの状態に関する情報を取得可能な取得部と、前記エージェントシステムにおいて生成された前記表現内容を前記ユーザに対して出力可能な出力部と、を備え、前記感情決定部は、前記取得部から得られた前記ユーザの状態に基づいて、前記ユーザの感情を決定し、前記対話処理部は、前記ユーザの前記取得情報に基づく設定を行う電子機器。 【選択図】図１１
1.178945	JP2024072057A	2024-04-26	JP2023159691	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器		G06F16/90 (G06F3/01 G06F3/16 G10L13/00 G10L13/10 G10L15/22)	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザおよび各身の感情を理解してユーザと対話を行うエージェントシステムを利用可能な電子機器を提供する。 【解決手段】ユーザの感情エージェントの感情を決定する感情決定部と、感情決定部によって決定された感情に基づいてユーザおよびユーザとお対話するためのエージェントの表現内容を決定するお対話処理部と、を含むエージェントシステムと利用可能な電子機器であって、ユーザのお対話に関する情報を取得可能な取得部と、エージェントシステムにおいて生成された表現内容をユーザに対して出力可能な出力部と、を備え、出力部は、コンピュータネットワークとの通信が不能になった場合、前記ユーザおよびユーザとお対話するための前記エ

1.100563	JP2024072160A	2024-04-26	JP2024159702	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G10L15/00 ; G06F3/16 ; G06F3/01 ; G06N3/008 ; G10L15/22 ; G10L15/10 ; G06F16/90 ; A63H11/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対応する行動をロボットの行動を決定する行動決定部と、を含む。前記行動決定部は、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とを入力データとして、ユーザに対し適応する行動を実行させる。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とを入力データとして、ユーザに対し適応する行動を実行させる行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記ユーザが特定期間以上の単語の繰り返しを発声した場合に、前記ロボットに前記ユーザに対し異なる行動を実行させる、行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項５】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項３記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072161A	2024-04-26	JP2024159703	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06F40/58 ; G10L15/22	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対応する行動をロボットの行動を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、カメラ機能により取得された画像情報を文字情報に変換して出力する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とを入力データとして、ユーザに対し適応する行動を実行させる行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、カメラ機能により取得された画像情報を文字情報に変換して出力する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項５】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項３記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072162A	2024-04-26	JP2024159704	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06F16/583 ; A63H11/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対応する行動をロボットの行動を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、ユーザの発話内容に基づいて選択した文章生成モデルを用いて前記ロボットの行動を決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とを入力データとして、ユーザに対し適応する行動を実行させる行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、互いに異なる複数の文章生成モデルの中から、前記会話における一つの発話または文章生成モデルを用いて前記ロボットの行動を決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、ユーザの発話に対する回答の難易度、または、文章生成モデルに入力する情報に対する回答の難易度に基づき、 【請求項１】記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定部は、ユーザの１００の発話毎に文章生成モデルを選択する請求項１または請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項７】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項５記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072163A	2024-04-26	JP2024159705	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G10L15/22 ; A63H11/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対応する行動をロボットの行動を決定する行動決定部と、を含む。前記行動決定部は、ユーザの発言内容に基づいて、ユーザの発言が終了する前に、ユーザの発話内容に対する相槌を実行させる。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とを入力データとして、ユーザに対し適応する行動を実行させる行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、ユーザの発言内容に基づいて、ユーザの発言が終了する前に、ユーザの発話内容に対する相槌を実行させる、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項５】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項４記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072164A	2024-04-26	JP2024159706	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G10L15/00 ; G10L15/05 ; G06F16/63 ; G06K9/00475 ; G06N20/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対応する行動をロボットの行動を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、ユーザの発話が伸くても、待ち会話を開始する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とを入力データとして、ユーザに対し適応する行動を実行させる行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、ユーザの発話が伸くても、待ち会話を開始する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項５】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項３記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072166A	2024-04-26	JP2024159708	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06N20/00 ; G06N3/0475 ; G10L15/22	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	矢野 雄士 | 孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含む。前記行動決定部は、ユーザが楽しい表現の内容が不明瞭な場合、音声または表現手段によりユーザの表情から、あなたは楽しそうですね、と言うように、ユーザの発話内容を代行する。また前記ユーザが楽しい表現を取得できない場合、ユーザの発話内容を代行する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、 ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有するか否かを判定する共感判定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記共感判定部により、ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有すると判定された場合、ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、ユーザが楽しい表現の内容が不明瞭な場合、音声または表現手段によりユーザの表情から、あなたは楽しそうですね、と言うように、ユーザの発話内容を代行する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項５】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記電子機器は、ロボットである請求項１～請求項５の何れか１項記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072167A	2024-04-26	JP2024159709	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G10L13/10 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06N3/0221 ; G06N3/004 ; A63H11/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザ１００の行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザ１００の感情又は電子機器としてのロボット１００の感情を判定する感情決定部２２２と、ユーザ１００とロボット１００とを対応する対話相手と判断するユーザ１００とロボット１００の感情とに対応する行動をロボット１００の行動を決定する行動決定部２３と、を含み、行動決定部２３は、ロボットの対話相手としてユーザ１００が音声を発すると決定する場合、当該ユーザに対応する特定の音声を用いて、ロボット１００を模倣する、行動決定部２３をさせる。ユーザ１００の属性（例えば、子供、大人、博士、先生、医師、当初、完璧、指導役など）によって、ロボット１００が表現するときの音質（声）を変更する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、 ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有するか否かを判定する共感判定部と、を含み、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記共感判定部により、ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有すると判定された場合、ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記電子機器は、ロボットであり、 前記行動決定部は、前記ユーザの対話時の表情及びロボットの表情変化の度合いを決定し、 前記ロボットの表情変化の度合いに応じて前記電子機器の属性を制御する、 前記電子機器を実現させる、行動制御システム。 【請求項２】 前記属性が、前記ユーザの年齢、性別、職種、及びユーザ毎々の性格分析結果を含む個別特性を含み、前記電子機器が有する個別特性に応じた前記対話インタラクションを行う、 【請求項１】記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記属性が、前記ユーザの対話時の表情及びロボットの表情変化の度合いに応じて前記電子機器から発話する言葉を調整する、 【請求項２】記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項７】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項５記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記電子機器は、ロボットである請求項１～請求項７の何れか１項記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072168A	2024-04-26	JP2024159710	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06F21/62 ; G10L25/63 ; A63H11/00 ; G06F16/908	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザ１００の行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザ１００の感情又は電子機器としてのロボット１００の感情を判定する感情決定部２２２と、ユーザ１０２とロボット１００とを対応する対話相手と判断するユーザ１０２とロボット１００の感情とに対応する行動をロボット１００の行動を決定する行動決定部２３６と、を含み、行動決定部２３６は、ユーザ１０２とロボット１００とを対応する対話相手と判断するユーザ１０２とロボット１００の感情とに対応する行動をロボット１００の行動を決定する行動決定部２３６と、を含み、行動決定部２３６は、ユーザ１０２の属性を推定する属性推定部２３５と、を含む。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、 ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有するか否かを判定する共感判定部と、を含み、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記共感判定部により、ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有すると判定された場合、ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記ユーザ状態は、ユーザの対話時の表情及びロボットの表情変化の度合いに応じて前記電子機器の属性を制御する、 前記属性が、前記ユーザの年齢、性別、職種、及びユーザ毎々の性格分析結果を含む個別特性を含み、前記電子機器が有する個別特性に応じた前記対話インタラクションを行う、 【請求項２】記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記属性が、前記ユーザの対話時の表情及びロボットの表情変化の度合いに応じて前記電子機器から発話する言葉を調整する、 【請求項２】記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項７】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項５記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記電子機器は、ロボットである請求項１～請求項７の何れか１項記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072169A	2024-04-26	JP2024159711	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06F40/58 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06N3/008 ; G10L15/22 ; G10L15/10 ; G06F40/253	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有するか否かを判定する共感判定部と、を含み、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、前記共感判定部は、ユーザの感情と電子機器の感情を、複数の感情がマッピングされる感情マップを用いて推定するとともに、ユーザの感情、電子機器の感情とをテキスト化し、ユーザの感情に対応する電子機器の行動内容を変換するための設定文言を、当該文章の感情を考慮し、行動決定部は、ユーザの感情、電子機器の感情及び文章の感情を組み合わせて、ユーザとの会話を生成することを、電子機器の行動内容として決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、 ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有するか否かを判定する共感判定部と、を含み、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記共感判定部は、ユーザの感情と電子機器の感情を、複数の感情がマッピングされる感情マップを用いて推定するとともに、ユーザの感情、電子機器の感情とをテキスト化し、ユーザの感情に対応する電子機器の行動内容を変換するための設定文言を、当該文章の感情を考慮し、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項５】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記電子機器は、ロボットである請求項１～請求項５の何れか１項記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072170A	2024-04-26	JP2024159712	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06N3/006 ; G10L15/10 ; G10L15/22	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有するか否かを判定する共感判定部と、を含み、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、前記共感判定部は、ユーザの声紋と複数の他のユーザ間記憶部から感じ取った感情との組み合わせである複数の学習データ及びユーザのコンテンツと感じ取った感情との組み合わせである複数の学習データのうちの少なくとも一つに基づいて宇宙された宇宙済みモデルに基づいてユーザの感情を判定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、 ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有するか否かを判定する共感判定部と、を含み、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記共感判定部は、ユーザの声紋と複数の他のユーザ間記憶部から感じ取った感情との組み合わせである複数の学習データ及びユーザのコンテンツと感じ取った感情との組み合わせである複数の学習データのうちの少なくとも一つに基づいて宇宙された宇宙済みモデルに基づいてユーザの感情を判定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項５】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記電子機器は、ロボットである請求項１～請求項５の何れか１項記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072171A	2024-04-26	JP2024159713	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G10L15/22 ; G10L15/10 ; A63H11/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有するか否かを判定する共感判定部と、を含み、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、前記共感判定部は、前記文章生成モデルの利用料金に基づく利用可能なトークンが残り少なくなった場合、前記電子機器の発話トークンの容量を低減するように前記文章生成モデルの利用料金を決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、 ユーザと電子機器とが互いを共感能力を有するか否かを判定する共感判定部と、を含み、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記文章生成モデルの利用料金に基づく利用可能なトークンが残り少なくなった場合、前記電子機器の発話トークンの容量を低減するように前記文章生成モデルの利用料金を決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項５】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項３記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記電子機器は、ロボットである請求項１～請求項５の何れか１項記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072172A	2024-04-26	JP2024159714	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G10L25/63 ; G10L15/22 ; G10L15/00 ; A63H11/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動をロボットの行動を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちの少なくともいずれかを示すイベントデータと、複数データと対応させた複数時間と、を含む、複数情報を、アクティブ状態を記憶することを含み、 前記行動決定部は、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちの少なくともいずれかを示すイベントデータと、複数データと対応させた複数時間と、を含む、複数情報を、アクティブ状態を記憶することを含み、 前記電子機器の行動として、アクティブデータを出来ることを決定した場合には、イベントデータに基づいて、関連するユーザの行動を決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちの少なくともいずれかを示すイベントデータと、複数データと対応させた複数時間と、を含む、複数情報を、アクティブ状態を記憶することを含み、 前記電子機器の行動として、アクティブデータを出来ることを決定した場合には、 イベントデータに基づいて、関連するユーザの行動を決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項５】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記電子機器は、ロボットである請求項１～請求項５の何れか１項記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072173A	2024-04-26	JP2024159715	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動をロボットの行動を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちの少なくともいずれかを示すイベントデータと、複数データと対応させた複数時間と、を含む、複数情報を、アクティブ状態を記憶することを含み、 前記電子機器の行動として、アクティブデータを出来ることを決定した場合には、イベントデータに基づいて、交流時手又は交流方法のうちどちらかを決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 ユーザの感情又は前記電子機器の感情を判定する感情決定部と、 前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対応する行動を電子機器の行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記ロボットの感情のうちの少なくともいずれかを示すイベントデータと、複数データと対応させた複数時間と、を含む、複数情報を、アクティブ状態を記憶することを含み、 前記電子機器の行動として、アクティブデータを出来ることを決定した場合には、イベントデータに基づいて、交流時手又は交流方法のうちどちらかを決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を模倣する目に取り付けられ、前記マイクは、耳に取り付けられ、前記スピーカは、 胴体の行動制御システム。 【請求項５】 前記ぬいぐるみの内部には、外部のワイヤレス送電部からのワイヤレス給電を受電するワイヤレス受電部が配置され、 前記制御対象機器、又は前記ロボットは、前記ワイヤレス受電部を介して受電する請求項４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記電子機器は、ロボットである請求項１～請求項５の何れか１項記載の行動制御システム。
1.100563	JP2024072174A	2024-04-26	JP2024159716	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情を判定する感情決定部と、ユーザ状態と、ユーザの感情又は電子機器の感情とに対応する行動をロボットの行動を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちの少なくともいずれかを示すイベントデータと、複数データと対応させた複数時間と、を含む、複数情報を、アクティブ状態を記憶することを含み、 前記電子機器の行動として、アクティブデータを出来ることを決定した場合には、イベントデータに基づいて、交流時手又は交流方法のうちどちらかを決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに模倣された、又はぬいぐるみに着せられた制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１】に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御対象機器は、スピーカであり、 前記ぬいぐるみに、マイク又はカメラが備えられている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記カメラは、前記ぬいぐるみの鼻を

I_100563	JP2024072194A	2024-04-26	JP2024159716	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F30/1 ; G06F3/16 ; G06T19/003 ; G06T16/635 ; G10L25/63 ; G10L13/00 ; G10L15/22 ; G10L15/00 ; H03H11/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情の状態を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器行動のいずれかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、感情決定部により決定された感情と、ユーザの行動を含むユーザ状態と、電子機器の状態とを記憶制御部と、を有し、機器行動は、ユーザの認心事について話すことを含み、行動決定部は、電子機器の行動として、ユーザの認心事について話すことを決定した場合には、感情値が予め定められた基準を満たすイベントデータに関する情報を取得することを決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情の状態を判定する感情決定部と、 所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動しないことを含む複数種類の機器行動のいずれかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を有し、 前記機器行動は、前記ユーザに話すことを含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの認心事について話すことを含み、 前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１又は２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記感情決定部は、前記ユーザの認心事について話すことを決定した場合には、前記ユーザの認心事について話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記感情決定部は、前記ユーザの認心事について話すことを決定した場合には、前記ユーザの認心事について話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１８】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１９】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２０】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１９のいずれか一項に記載の行動制御システム。
I_100563	JP2024072196A	2024-04-26	JP2024159718	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F30/1 ; G06F16/908	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情の状態を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器行動のいずれかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、を有し、機器行動は、ユーザに話すことを含み、行動決定部は、電子機器の行動として、ユーザに話すことを決定した場合には、ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情の状態を判定する感情決定部と、 所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動しないことを含む複数種類の機器行動のいずれかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を有し、 前記機器行動は、前記ユーザに話すことを含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの認心事について話すことを含み、 前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記感情決定部は、前記ユーザの認心事について話すことを決定した場合には、前記ユーザの認心事について話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１又は２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記感情決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１８】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１９】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２０】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１９のいずれか一項に記載の行動制御システム。
I_100563	JP2024072197A	2024-04-26	JP2024159719	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F30/1 ; G06F3/16 ; G10L15/00 ; G10L13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情の状態を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器行動のいずれかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、を有し、機器行動は、音楽を奏でることを含み、行動決定部は、電子機器の行動として、音楽を奏でることを決定した場合には、ユーザにより発生された音を評価する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情の状態を判定する感情決定部と、 所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動しないことを含む複数種類の機器行動のいずれかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を有し、 前記機器行動は、音楽を奏でることを含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの認心事について話すことを含み、 前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、音楽を奏でることを決定した場合には、前記ユーザにより発生された音を評価する、 ことを特徴とする行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記感情決定部は、前記ユーザの認心事について話すことを決定した場合には、前記ユーザの認心事について話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１又は２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記感情決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記感情決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１８】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１９】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２０】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１９のいずれか一項に記載の行動制御システム。
I_100563	JP2024072198A	2024-04-26	JP2024159720	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F30/1 ; H04R1/100 ; G10L25/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、ユーザの感情又は電子機器の感情の状態を判定する感情決定部と、所定のタイミングで、ユーザ状態、電子機器の状態、ユーザの感情、及び電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動決定モデルとを用いて、行動しないことを含む複数種類の機器行動のいずれかを、電子機器の行動として決定する行動決定部と、を有し、機器行動は、ユーザに話すことを含み、行動決定部は、電子機器の行動として、ユーザに話すことを決定した場合には、ユーザにより発生された音を評価する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態、及び電子機器の状態を認識する状態認識部と、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情の状態を判定する感情決定部と、 所定のタイミングで、前記ユーザ状態、前記電子機器の状態、前記ユーザの感情、及び前記電子機器の感情のうちどちらか一つと、行動しないことを含む複数種類の機器行動のいずれかを、前記電子機器の行動として決定する行動決定部と、 を有し、 前記機器行動は、音楽を奏でることを含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの認心事について話すことを含み、 前記行動決定部は、前記電子機器の行動として、音楽を奏でることを決定した場合には、前記ユーザにより発生された音を評価する、 ことを特徴とする行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記感情決定部は、前記ユーザの認心事について話すことを決定した場合には、前記ユーザの認心事について話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１又は２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記感情決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記感情決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１８】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１９】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２０】 前記行動決定部は、前記ユーザに話すことを決定した場合には、前記ユーザに話すことを決定した情報を取得することを決定する、 ことを特徴とする請求項１から１９のいずれか一項に記載の行動制御システム。
I_100563	JP2024072491A	2024-04-26	JP2024159727	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G10H3/00 ; G06F30/1 ; G06N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】電子機器は、脳機能障害を有するユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した前記自身の行動について制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図2	【請求項１】 脳機能障害を有するユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した前記自身の行動を制御する制御部、 を備える、電子機器。 【請求項２】 前記脳機能障害は、発達障害、および、記憶障害のうち少なくとも１つを含む、請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、前記自身の感情値を決定し、決定した前記自身の感情値に応じて前記自身の行動を決定する、請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記自身の行動は、 ボイス、または、ジェスチャーに基づく、請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記ユーザの感情を推定する、請求項１に記載の電子機器。 【請求項６】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項７】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項８】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項９】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項１０】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項１１】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項１２】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項１３】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項１４】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項１５】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項１６】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項１７】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項１８】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項１９】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項２０】 前記制御部は、前記ユーザの表情に基づいて、前記自身の感情値を決定する、請求項３に記載の電子機器。
I_100563	JP2024072492A	2024-04-26	JP2024159728	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06N3/008 ; G06F30/1 ; G06F16/90 ; G06N5/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ユーザの状況に応じた適切な行動を実行する電子機器を提供する。【解決手段】電子機器であるロボットは、センサ部２００と、センサ部２００から取得した情報を分析して、ユーザ状態認識部２３０と、感情決定部２３２と、行動認識部２３４と、行動決定部２５０と、制御対象２６０と、通信処理部２４０と、を有する制御部２１０と、を有する。制御部２１０が検出したユーザの状態に応じて模倣対象を判断する、制御部は、アーティストの歌唱法、パフォーマンス、表現性、に関する行動を決定する。【選択図】図２	【請求項１】 アーティストの行動を認識し、認識した前記アーティストの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した前記自身の行動を制御する、 電子機器。 【請求項２】 前記行動認識は、前記アーティストのパフォーマンスに関するの行動を決定する、電子機器。 【請求項３】 前記行動認識は、前記アーティストの歌唱法に関するの行動を決定する、請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記行動認識は、前記アーティストの表現性に関するの行動を決定する、請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記電子機器は、 ロボット、または、ぬいぐるみに搭載された、又は、ロボット、または、ぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
I_100563	JP2024072943A	2024-04-26	JP2024159730	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06F30/1 ; G06N3/004	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの進歩に寄与している事に応じた適切な情報を出力する。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの進歩に寄与している事であって、ユーザに負の感情を生じさせる事象の発生を検知する検知部と、検知部により検知された事象に応じた情報を、文章生成モデルを備えたロボットがユーザに対して出力するよう制御する出力制御部と、を有し、 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの進歩に寄与している事に応じた適切な情報を出力する、 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの進歩に寄与している事であって、ユーザに負の感情を生じさせる事象の発生を検知する検知部と、検知部により検知された事象に応じた情報を、文章生成モデルを備えたロボットがユーザに対して出力するよう制御する出力制御部と、を有し、 【選択図】図2 【請求項２】 前記事象が検知された場合、前記電子機器の感情として負の感情を生じさせる事象の発生を検知する検知部と、 前記検知部により検知された事象に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器がユーザに対して出力するよう制御する感情決定部をさらに有し、 前記出力制御部は、前記電子機器が、前記検知部に関する感情の値に応じた情報を出力するよう制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記検知部は、前記事象として、前記ユーザが携帯機器に電っていることを検知し、 前記出力制御部は、前記携帯機器やユーザの周囲に設置する集音器への音声情報を出力するよう制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記検知部は、前記事象として、前記ユーザの記憶が更新されたことを検知し、 前記出力制御部は、前記記憶を参照に設置する集音器への音声情報を出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記検知部は、前記事象として、前記ユーザが発言に電っていることを検知し、 前記出力制御部は、前記発言を参照に設置する集音器への音声情報を出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記電子機器は、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の行動制御システム。
I_100563	JP2024072944A	2024-04-26	JP2024159731	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06F30/1 ; G06N3/004	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの進歩に寄与している事に応じた適切な情報を出力する。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの進歩に寄与している事であって、ユーザに負の感情を生じさせる事象の発生を検知する検知部と、検知部により検知された事象に応じた情報を、文章生成モデルを備えたロボットがユーザに対して出力するよう制御する出力制御部と、を有し、 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの進歩に寄与している事に応じた適切な情報を出力する、 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの進歩に寄与している事であって、ユーザに負の感情を生じさせる事象の発生を検知する検知部と、 前記検知部により検知された事象に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器がユーザに対して出力するよう制御する出力制御部と、を有し、 【選択図】図2 【請求項２】 前記事象が検知された場合、前記電子機器の感情として負の感情を生じさせる事象の発生を検知する検知部と、 前記検知部により検知された事象に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器がユーザに対して出力するよう制御する感情決定部をさらに有し、 前記出力制御部は、前記電子機器が、前記検知部に関する感情の値に応じた情報を出力するよう制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記検知部は、前記事象として、前記ユーザが携帯機器に電っていることを検知し、 前記出力制御部は、前記携帯機器やユーザの周囲に設置する集音器への音声情報を出力するよう制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記検知部は、前記事象として、前記ユーザの記憶が更新されたことを検知し、 前記出力制御部は、前記記憶を参照に設置する集音器への音声情報を出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記検知部は、前記事象として、前記ユーザが発言に電っていることを検知し、 前記出力制御部は、前記発言を参照に設置する集音器への音声情報を出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記電子機器は、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の行動制御システム。
I_100563	JP2024072945A	2024-04-26	JP2024159732	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06F30/1 ; G06N3/004	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの進歩に寄与している事に応じた適切な情報を出力する。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの進歩に寄与している事であって、ユーザに負の感情を生じさせる事象の発生を検知する検知部と、検知部により検知された事象に応じた情報を、文章生成モデルを備えたロボットがユーザに対して出力するよう制御する出力制御部と、を有し、 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの進歩に寄与している事に応じた適切な情報を出力する、 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの進歩に寄与している事であって、ユーザに負の感情を生じさせる事象の発生を検知する検知部と、 前記検知部により検知された事象に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器がユーザに対して出力するよう制御する出力制御部と、を有し、 【選択図】図2 【請求項２】 前記事象が検知された場合、前記電子機器の感情として負の感情を生じさせる事象の発生を検知する検知部と、 前記検知部により検知された事象に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器がユーザに対して出力するよう制御する感情決定部をさらに有し、 前記出力制御部は、前記電子機器が、前記検知部に関する感情の値に応じた情報を出力するよう制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記検知部は、前記事象として、前記ユーザが携帯機器に電っていることを検知し、 前記出力制御部は、前記携帯機器やユーザの周囲に設置する集音器への音声情報を出力するよう制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記検知部は、前記事象として、前記ユーザの記憶が更新されたことを検知し

1.100111	JP2024056944A	2024-04-23	JP2024158634	2024-11-06	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F30/1 ; G06F3/16 ; G06F16/90 ; G06F40/56 ; G06F40/44 ; H03H11/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	春田 雄樹 ; 孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとの対話または非対話を含むユーザ状態を反映した第1の感情値と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を含む。前記行動決定部は、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情と、前記ユーザが直近に前記ロボットの対話の文脈とに基づいて、当該対話を実行するように構成される。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話または非対話を含むユーザ状態を反映した第１の感情値と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とに基づいて、前記ロボットの行動を決定する、 ことを特徴とする行動制御システム。 【請求項２】 前記ユーザ状態は、ユーザの音声、表情、姿勢、ユーザの属性、ユーザが所有するデバイスから得られるユーザのデバイス使用履歴、及び、ユーザの生体情報のうち少なくとも一つを含む、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記感情値は、ロボットの感情を決定するための感情マップ上の点を示す感情ベクトルを含む、 ことを特徴とする請求項１または２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記感情マップは、複数の感情軸を含み、 前記感情値は、前記感情軸ごとの値を含む、 ことを特徴とする請求項３に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から２０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から２１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から２２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から２３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から２４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から２５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から２６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から２７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項２９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から２８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項３０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から２９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項３１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から３０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項３２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から３１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項３３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から３２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項３４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から３３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項３５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から３４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項３６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から３５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項３７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から３６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項３８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から３７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項３９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から３８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項４０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から３９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項４１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から４０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項４２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から４１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項４３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から４２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項４４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から４３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項４５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から４４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項４６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から４５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項４７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から４６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項４８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から４７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項４９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から４８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から４９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から５０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から５１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から５２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から５３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から５４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から５５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から５６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から５７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項５９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から５８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から５９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から６０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から６１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から６２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から６３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から６４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から６５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から６６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から６７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項６９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から６８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から６９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から７０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から７１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から７２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から７３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から７４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から７５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から７６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から７７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項７９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から７８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から７９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から８０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から８１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から８２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から８３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から８４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から８５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から８６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から８７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項８９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から８８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から８９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から９０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から９１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から９２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から９３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から９４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から９５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から９６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から９７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項９９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から９８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１００】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から９９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１００のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１０９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１０９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１１９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１１９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１２９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１２９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１３９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１３９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１４９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１４９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１５９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１５９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１６９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１６９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７２のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７４】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７３のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７４のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７６】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７５のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７６のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７８】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７７のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１７９】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７８のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１８０】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１７９のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１８１】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１８０のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１８２】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態に基づいて、前記感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１から１８１のいずれか一項に記載の行動制御システム。 【請求項１８３】 前記感情決定部は、前記ユーザ状

1.099357	JP2024057143A	2024-04-18	JP2024155827	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 | G06N3/0475 | G06F40/56	株式会社	ソフトバンクグループ株式会社	孫正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの音情報及びロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する前記ロボットの行動内容を決定する際に、前記文章生成モデルに入力するための文章である入力文章を生成する入力文章生成部と、を含む、行動制御システム。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情及びロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する前記ロボットの行動内容を決定する際に、前記文章生成モデルに入力するための文章である入力文章を生成する入力文章生成部と、を含む、 行動制御システム。 【請求項２】 前記入力文章生成部は、前記ユーザの行動、前記ユーザの感情、前記ユーザの履歴の少なくとも一つを含む入力文章を生成する、請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ユーザの履歴は、前記ユーザの行動の履歴データであり、 前記入力文章生成部は、前記履歴データを用いて、前記ユーザの履歴の傾向を分析し、分析結果を含む入力文章を生成する、請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ユーザの履歴は、ユーザの行動の履歴データであり、 前記入力文章生成部は、前記履歴データを用いて、前記ユーザの行動の傾向を分析し、分析結果を含む入力文章を生成する、請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ユーザの履歴は、ユーザの行動の履歴データであり、 前記入力文章生成部は、前記履歴データを用いて、前記ユーザの行動の傾向を分析し、分析結果を含む入力文章を生成する、請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ユーザの履歴は、ユーザの行動の履歴データであり、 前記入力文章生成部は、前記履歴データを用いて、前記ユーザの行動の傾向を分析し、分析結果を含む入力文章を生成する、請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記ユーザの履歴は、ユーザの行動の履歴データであり、 前記入力文章生成部は、前記履歴データを用いて、前記ユーザの行動の傾向を分析し、分析結果を含む入力文章を生成する、請求項２に記載の行動制御システム。
1.099357	JP2024057144A	2024-04-18	JP2024155828	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 | G06N3/0475 | G06N3/045 | G06N3/092 | G06N3/096	株式会社	ソフトバンクグループ株式会社	孫正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、ユーザに対して入！高反応度に設定するパラメータを変換する、 行動制御システム。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、ユーザに対して入！高反応度に設定するパラメータを変換する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに着脱され前記制御装置部に無線又は有線で接続されている請求項１に記載の行動制御システム。
1.099357	JP2024057145A	2024-04-18	JP2024155829	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	例2K25/04 | G06Q50/00 | 例2K21/02 | 例2J21/00 | G06N3/008 | G06F3/01	株式会社	ソフトバンクグループ株式会社	孫正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部２３２と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部２３２と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部２３６と、を含む、前記行動決定部２３６は、前記ロボットの行動として、パイクに設けられたアクチュエータに対する制御を決定する、 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記ロボットの行動として、パイクに設けられたアクチュエータに対する制御を決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記アクチュエータは、前記パイクのサスペンションの硬さを調整可能な第１アクチュエータ、前記パイクのハンドルの角度を調整可能な第２アクチュエータ、及び、前記パイクのスロットの高さを調整可能な第３アクチュエータ、の何れかである請求項１に記載の行動制御システム。
1.099357	JP2024057146A	2024-04-18	JP2024155830	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 | G06Q50/00 | A01M1/00 | G06F3/01 | G06F16/27	株式会社	ソフトバンクグループ株式会社	孫正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、前記文章生成モデルによるユーザとの対話結果に基づいて、提案内容に当該行件の提案要求を考慮する入力文章を生成する入力文章生成部と、を含む、 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記文章生成モデルによるユーザとの対話結果に基づいて、提案内容に当該行件の提案要求を考慮する入力文章を生成する入力文章生成部と、を含む、 行動制御システム。 【請求項２】 前記入力文章生成部は、前記文章生成モデルによるユーザとの対話結果に基づいて、前記提案の開発を決定するとともに、該当する社内ネ決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに着脱され前記制御装置部に無線又は有線で接続されている請求項１に記載の行動制御システム。
1.099357	JP2024057147A	2024-04-18	JP2024155831	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 | G06Q50/00 | G06F3/01 | G10L15/22 | G10L13/00 | G10L15/26 | G10L25/63	株式会社	ソフトバンクグループ株式会社	孫正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、ユーザの発話の音声に基づいて、前記ロボットの設定の内容を出力させる、 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、ユーザの発話の音声に基づいて、前記ロボットに設定の内容を出力させる、 行動制御システム。 【請求項２】 年度、型度又は車両に関する情報を取得する取得部を含み、 前記行動決定部は、年度、型度又は車両に関する情報を用いて、前記ロボットに出力させる設定の内容が変更されるように制御する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 走行履歴に関する情報を取得する取得部を含み、 前記行動決定部は、使用する走行に関する情報を用いて、前記ロボットに出力させる設定の内容が変更されるように制御する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項４】 冷暖房の位置に関する情報を取得する取得部を含み、 前記行動決定部は、冷暖房の位置に関する情報を用いて、前記ロボットに出力させる設定の内容が変更されるように制御する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項５】 ユーザの体型に関する情報を取得する取得部を含み、 前記行動決定部は、ユーザの体型に関する情報を用いて、前記ロボットに出力させる設定の内容が変更されるように制御する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記行動決定部は、ユーザの音声履歴データを用いて、前記ロボットに出力させる設定の内容が変更されるように制御する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに着脱され前記制御装置部に無線又は有線で接続されている請求項１に記載の行動制御システム。
1.099357	JP2024057148A	2024-04-18	JP2024155832	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	株式会社	ソフトバンクグループ株式会社	孫正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、昨定条件を満たした場合に前記ロボットの育て方のアドバイスを行うように前記ロボットの動作内容を決定する、 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記ロボットの育て方及びアドバイスを行うように前記ロボットの動作内容を決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに着脱され前記制御装置部に無線又は有線で接続されている請求項１記載の行動制御システム。
1.099357	JP2024057149A	2024-04-18	JP2024155833	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 | G06Q50/00 | G06F3/01 | G10L15/22 | G10L15/00 | G10L15/26 | G06F40/56 | G06F40/44 | 例2K303/3	株式会社	ソフトバンクグループ株式会社	孫正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、ユーザとロボットとの対話に基づいて入関の直実を管理し、ユーザと前記ロボットとの対話に基づいて入関の直実を管理し、前記ロボットの育て方直実を進化する、 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、ユーザと前記ロボットとの対話に基づいて入関の直実を管理し、ユーザと前記ロボットとの対話に基づいて入関の直実を進化させる、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに着脱され前記制御装置部に無線又は有線で接続されている請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御装置部は、スピーカであり、 前記ロボットは、ぬいぐるみの耳部に搭載されている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記制御装置部は、スピーカであり、 前記ロボットは、ぬいぐるみの口部に搭載されている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、ぬいぐるみの耳部に搭載されている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ロボットは、ぬいぐるみの口部に搭載されている請求項２記載の行動制御システム。
1.099357	JP2024057150A	2024-04-18	JP2024155834	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	例2H111/00 | G06Q50/00 | G06N3/008 | G06F3/01 | G06F3/16	株式会社	ソフトバンクグループ株式会社	孫正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、ユーザとロボットとの交流時における一定の情報、ユーザと前記ロボットとの交流時における前記ロボットの感情、ユーザと前記ロボットとの交流時におけるユーザの情報、ユーザと前記ロボットとの交流時間の少なくとも一つに基づいて、評価点を付与する、 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、 前記行動決定部は、前記文章生成モデルによるユーザとの交流時における一定の情報、ユーザと前記ロボットとの交流時における前記ロボットの感情、ユーザと前記ロボットとの交流時におけるユーザの情報、ユーザと前記ロボットとの交流時間の少なくとも一つに基づいて、評価点を付与する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに着脱され前記制御装置部に無線又は有線で接続されている請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記制御装置部は、スピーカであり、 前記ロボットは、ぬいぐるみの口部に搭載されている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみの耳部に搭載されている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、ぬいぐるみの耳部に搭載されている請求項２記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ロボットは、ぬいぐるみの口部に搭載されている請求項２記載の行動制御システム。
1.099357	JP2024057151A	2024-04-18	JP2024155835	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 | G06F40/56 | G06F3/01 | G06F3/16 | 例2H111/00	株式会社	ソフトバンクグループ株式会社	孫正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザの行動と、前記ロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動内容を決定する行動決定部と、を含み、前記行動決定部は、ユーザの発話の音声に基づいて、前記ロボットに設定の内容を出力させる、 当該発話の少なくとも一つ前までの会話において前記ロボットの感情に基づいた当該会話の開始から前記ロボットによる発話までの時間に、当該発話の少前記ロボットの感情毎に基づいた当該会話の開始から前記ロボットによる発話までの時間に、当該発話の少なくとも一つ前までの会話において

1.099357	JP2024057214A	2024-04-18	JP2024155593	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G16H20/70 ; G06F30/10 ; G06N3/008 ; G06Q50/22	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザをサポートすること。 【解決手段】電子機器は、視空間と、音情報と、支援用と名乗る、視空間は、ユーザの感情を視空する。音声取得は、ユーザ及びユーザの家族の少なくとも一方の健康及び医療に関する情報を取得する。音声取得は、ユーザ及びユーザの家族の少なくとも一方の健康及び医療に関する情報に基づき、視空間に応じた支援を行う支援用と、 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの感情を視空する視空部と、 前記ユーザ及び前記ユーザの家族の少なくとも一方の健康及び医療に関する情報を取得する取得部と、 前記取得部により取得した前記ユーザ及び前記ユーザの家族の少なくとも一方の健康及び医療に関する情報に基づき、前記視空部に応じた支援を行う支援部と、 を備える視空機器。 【請求項２】 前記支援部は、前記ユーザ又は前記ユーザの家族が結婚や又は出産である場合、前記視空部により視空した前記ユーザ又は前記ユーザの家族の視空を支援する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記支援部は、前記ユーザの重度が疾患患者である場合、前記視空部により視空した前記ユーザの感情に応じて前記ユーザに対する支援を実施する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記取得部は、前記ユーザの健康及び医療に関する情報を取得し、 前記支援部は、前記ユーザがＡＤＬ低下の恐れがあると判断した場合、感情的なケア及びリハビリテーションの少なくとも一方に関する支援を実施する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記取得部は、前記ユーザの健康及び医療に関する情報を取得し、 前記支援部は、前記ユーザが慢性疾患患者である場合、感情的なケア、バイタルサイン及び、服薬のタイミングに関する支援を実施する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項６】 前記電子機器は、 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.099357	JP2024057392A	2024-04-18	JP2024155850	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06N3/008 ; G06F30/1 ; G06N20/00 ; G06F16/908	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの未来の感情状態を予測する。 【解決手段】電子機器は、感情予測モデルに基づいて、ユーザの過去の感情状態の変化からユーザの未来の感情状態を予測する予測部を備える。 【選択図】図2	【請求項１】 感情予測モデルに基づいて、ユーザの過去の感情状態の変化からユーザの未来の感情状態を予測する予測部 を備える電子機器。 【請求項２】 前記感情予測モデルは、個々のユーザの過去の感情状態の変化を学習して生成され、 前記予測部は、前記感情予測モデルに基づいて、個々のユーザの過去の感情状態の変化から個々のユーザの未来の感情状態を予測する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記感情予測モデルは、ユーザの属性、ユーザの過去の感情状態の変化を示す感情データ、ユーザの嗜癖の状況を学習して生成され、 前記予測部は、ユーザの属性と、ユーザの過去の感情状態の変化と、ユーザの嗜癖の状況から前記感情予測モデルに基づいて予測する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記予測部は、前記感情予測モデルに基づいて、直近所定期間のユーザの感情状態の変化からユーザの未来の感情状態を予測する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記予測部は、ユーザの未来の感情状態に応じた反応をさらに予測する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項６】 前記電子機器は、 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.099357	JP2024057393A	2024-04-18	JP2024155851	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06F1/324 ; G06F3/01 ; G06F1/3206 ; G06N20/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】電子機器の消費電力を効率する。 【解決手段】電子機器は、感知部と、電力制御部と備える。感知部は、ユーザの感情状態を感知する。電力制御部は、感知されたユーザの感情状態に基づいて、消費電力を制御する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの感情状態を感知する感知部と、 感知されたユーザの感情状態に基づいて、消費電力を制御する電力制御部と、 を備える電子機器。 【請求項２】 前記電力制御部は、感情情報が変更でない期間、消費電力が低下するよう前記感知部を制御する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記電力制御部は、前記感知部により感知されたユーザの感情が所定の閾値より高い期間、前記感情状態を感知する処理を実行するプロセッサの動作 をより制御することで、消費電力を制御する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記電力制御部は、ユーザの心理的なケアの必要性が高い期間よりも心理的なケアの必要性が低い期間、消費電力が低下するよう制御する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記電子機器は、 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.099357	JP2024057394A	2024-04-18	JP2024155852	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06N3/008 ; G10L15/00 ; G10L13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ユーザと電子機器の間の関係性を向上させる電子機器を提供する。【解決手段】行動制御システムにおいて、電子機器であるロボットは、ユーザの状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザ状態認識部が認識したユーザの状態に基づいて、ユーザの感情を視空する感情視空部と、ユーザ状態認識部が認識したユーザの状態と同調させて、視空部が視空したユーザの感情に応じた感情を表すように制御対象を制御する制御部とを有し、を含む。【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの状態を認識する認識部と、 前記認識部により認識したユーザの状態に基づいて、ユーザの感情を視空する視空部と、 前記認識部により認識したユーザの状態と同調させて、前記視空部により視空したユーザの感情に応じた感情を表すように制御対象を制御する制御部と、 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、前記視空部により視空したユーザの感情がポジティブな状態である場合、前記認識部により認識したユーザの感情に応じた感情を表すように制御対象を制御する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、ユーザの状態と共に時に状態で、前記視空部により視空したユーザの感情に応じた感情を表すように制御対象を制御する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記認識部は、ユーザの仕事、話し方、言葉遣いの何れかの特徴を認識し、 前記制御部は、仕事、話し方、言葉遣いの何れかをユーザと同じ特徴として、前記視空部により視空したユーザの感情に 制御する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記認識部は、ユーザの表情、声のトーン、言葉のニュアンスの何れかを認識し、 前記制御部は、表情、声のトーン、言葉のニュアンスの何れかをユーザの状態と同じ状態として、前記視空部により視空 するように制御対象を制御する 請求項３に記載の電子機器。 【請求項６】 前記電子機器は、 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.099357	JP2024057769A	2024-04-18	JP2024155596	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G16H50/30 ; G06F30/1 ; G06N3/008 ; G16H20/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザをサポートすること。 【解決手段】電子機器は、認識部と、体調推定部と、支援用と名乗る、認識部は、ユーザの状態を認識する。体調推定部は、認識部により認識したユーザの状態に基づいて、ユーザの体調を推定する。支援用は、体調推定部により推定したユーザの体調に基づき、支援を行う。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの状態を認識する認識部と、 前記認識部により認識したユーザの状態に基づいて、ユーザの体調を推定する体調推定部と、 前記体調推定部により推定した前記ユーザの体調に基づき、前記体調を前記ユーザに対して支援する支援部と、 を備える電子機器。 【請求項２】 前記認識部により認識したユーザの状態に基づいて、ユーザの感情を推定する感情推定部をさらに備え、 前記支援部は、前記感情推定部により推定した前記ユーザの感情に応じた支援を行う 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記支援部は、ユーザの生活を変える病気が発生している場合、応急手当に関する情報の提供、救急車の手配の少なくとも一方を実行する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記支援部は、前記ユーザの病気に対応した診療科に関する情報を提供する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記支援部は、前記ユーザの病気に対応した薬に関する情報を提供する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項６】 前記電子機器は、 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.099357	JP2024057705A	2024-04-18	JP2024155597	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06N3/008 ; G06F30/1 ; G16H50/30	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ユーザをサポートする電子機器を提供すること。【解決手段】ロボットは、ユーザ状態認識部と、感情決定部と、行動決定部と、体調推定部と、を含む。ユーザ状態認識部は、子供の状態を認識し、感情決定部は、認識部が認識した子供の状態に基づいて、子供の感情を推定し、行動決定部は、感情推定部が推定した子供の感情に応じた支援を行う。子供の保護者向けの支援として、子供の体調に対応する方法を提案し、また、体調推定部が推定した子供の体調に応じた支援を行う。【選択図】図2	【請求項１】 子供の状態を認識する認識部と、 前記認識部により認識した子供の状態に基づいて、子供の感情を推定する感情推定部と、 前記感情推定部により推定した前記子供の感情に応じた支援を行う支援部と、 を備える電子機器。 【請求項２】 前記支援部は、前記子供の保護者向けの支援を行う 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記支援部は、前記子供の保護者向けに、前記子供の感情に対応する方法を提案する 請求項２に記載の電子機器。 【請求項４】 前記認識部により認識した前記子供の状態に基づいて、前記子供の体調を推定する体調推定部をさらに備え、 前記支援部は、前記体調推定部により推定した前記子供の体調に応じた支援を行う 請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記電子機器は、 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.099357	JP2024057770A	2024-04-18	JP2024155854	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G16H50/30 ; G06F30/1 ; G06F30/16 ; G06N3/008 ; G16H20/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】電気刺激と視覚を複合機器は、ユーザの体調と認識し、認識したユーザの体調に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部と備える。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの体調を認識し、認識した前記ユーザの体調に対応する自身の行動を決定し、決定した前記自身の行動に基づいて を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 ユーザ情報に基づいて、前記ユーザの体調が変化ない可能性があるかを判定する、請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 前記ユーザのコミュニケーション中で前記ユーザに対して所定の質問事項を提供し、当該所定の質問事項に対する前記ユーザの体調が変化ない可能性があるかを判定する、請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 前記ユーザの体調が変化ない可能性があると判定した場合、前記体調を改善うための質問を行うことを決定する、請求項 機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記ユーザの体調が変化ない可能性があると判定した場合、前記ユーザが病気に罹患している可能性をさらに判定し、病 定した場合、薬の服用の提案を含む助言を行うことを決定する、請求項４に記載の電子機器。 【請求項６】 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される、請求項１に記載の電子
1.099207	JP2024056492A	2024-04-17	JP2024155808	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの感情及びロボットの感情を決定するユーザ感情決定部と、ロボットの感情を決定するロボット感情決定部と、ユーザの感情及びロボットの感情に基づいて、ユーザとロボットとの関係性を決定する関係性決定部と、ユーザ及びロボットの関係性に基づいて、ユーザに対するロボットの行動を決定するロボット行動決定部と、を備える。 【選択図】図2	【請求項１】 前記ユーザの状況を認識するユーザ状態認識部と、 前記ユーザ状態認識部により認識したユーザの状態に基づいて、ユーザの感情を決定するユーザ感情決定部と、 ロボットの感情を決定するロボット感情決定部と、 前記ユーザの感情及び前記ロボットの感情に基づいて、前記ユーザと前記ロボットとの関係性を決定する関係性決定部と、 前記関係性決定部により決定された前記ユーザと前記ロボットとの関係性に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定するロボット行動決定部と、 を備える行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボット行動決定部は、前記ユーザに提案する、前記ロボットの行動を決定する、行動制御システム。 【請求項３】 前記ユーザ状態認識部は、前記ユーザの状態を認識するユーザ状態認識部をさらに備え、 前記ロボット行動決定部は、前記ユーザ状態認識部により認識した前記ユーザの状態に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ユーザ感情決定部は、ユーザの状態、及び前記ユーザ感情決定部によって決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する ロボット行動決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する、 請求項３に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ユーザ感情決定部は、前記ユーザの状態、及び前記ユーザ感情決定部によって決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する ロボット行動決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する、 請求項３に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ユーザ状態認識部は、前記ユーザの状態を認識するユーザ状態認識部をさらに備え、 前記ユーザ感情決定部は、前記ユーザ状態認識部により認識した前記ユーザの状態に基づいて、前記ユーザの感情を決定する 請求項５に記載の行動制御システム。
1.099207	JP2024056493A	2024-04-17	JP2024155809	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの状況に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの感情及びロボットの感情を決定するユーザ感情決定部と、ロボットの感情を決定するロボット感情決定部と、ユーザの感情及びロボットの感情に基づいて、ユーザとロボットとの関係性を決定する関係性決定部と、ユーザに対するロボットの行動を決定するロボット行動決定部と、を備える。ロボット行動決定部は、ロボットが記憶しているユーザに関する情報に基づいて、ロボットの行動を決定するための行動決定部と、を備える。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの状況を認識するユーザ状態認識部と、 前記ユーザ状態認識部により認識したユーザの状態に基づいて、ユーザの感情を決定するユーザ感情決定部と、 ロボットの感情を決定するロボット感情決定部と、 前記ユーザの感情及び前記ロボットの感情に基づいて、前記ユーザと前記ロボットとの関係性を決定する関係性決定部と、 前記関係性決定部により決定された前記ユーザと前記ロボットとの関係性に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定するロボット行動決定部と、 を備える行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボット行動決定部は、ユーザに関する情報に基づいて、ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ユーザ状態認識部は、前記ユーザの状態を認識するユーザ状態認識部をさらに備え、 前記ロボット行動決定部は、前記ユーザ状態認識部により認識した前記ユーザの状態に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ユーザ感情決定部は、ユーザの状態、及び前記ユーザ感情決定部によって決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する ロボット行動決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する、 請求項３に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ユーザ感情決定部は、ユーザの状態、及び前記ユーザ感情決定部によって決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する ロボット行動決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する、 請求項３に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ユーザ状態認識部は、前記ユーザの状態を認識するユーザ状態認識部をさらに備え、 前記ユーザ感情決定部は、前記ユーザ状態認識部により認識した前記ユーザの状態に基づいて、前記ユーザの感情を決定する 請求項５に記載の行動制御システム。
1.099207	JP2024056762A	2024-04-17	JP2024155585	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、複数カメラマンシステムに適用されるロボットの行動制御システムであって、ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、ユーザの感情値及びロボットの感情値に基づいて、ユーザとロボットとの関係性を決定する関係性決定部と、ユーザに対するロボットの行動を決定するロボット行動決定部と、を備える。ロボット行動決定部は、ロボットがユーザに提案するサプライコンテンツを決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 複数カメラマンシステムに適用されるロボットの行動制御システムであって、 ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、 前記ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、 前記ユーザの感情値及び前記ロボットの感情値に基づいて、前記ユーザと前記ロボットとの関係性を決定する関係性決定部と、 前記関係性決定部により決定された前記ユーザと前記ロボットとの関係性に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定するロボット行動決定部と、 を備え、 前記ロボット行動決定部は、前記ユーザに提案する、サプライコンテンツを決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ユーザ状態認識部は、前記ユーザの状態を認識するユーザ状態認識部をさらに備え、 前記ロボット行動決定部は、前記ユーザ状態認識部により認識した前記ユーザの状態に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ユーザ感情決定部は、ユーザの状態、及び前記ユーザ感情決定部によって決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する ロボット行動決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する、 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ユーザ感情決定部は、ユーザの状態、及び前記ユーザ感情決定部によって決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する ロボット行動決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザに対する前記ロボットの行動を決定する、 請求項２に記載の行動制御システム。
1.099207	JP2024056633A	2024-04-17	JP2024154399	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10 ; G06N3/008 ; G06N3/0475	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの感情及びロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとの関係性を決定する関係性決定部と、ユーザ及びロボットの関係性に基づき、ユーザに対するロボットの行動を決定する行動決定部と、を備える。行動決定部は、ユーザとロボットとの関係性に応じた度合いで、前記行動を決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの感情及びロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとの関係性を決定する関係性決定部と、 前記ユーザ及び前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、 前記行動決定部は、前記ユーザ及び前記ロボットの関係性に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザに対するロボットの行動を決定する行動決定部と、 前記関係性決定部は、前記ユーザ及び前記ロボットの関係性を示す関係性値を算出し、前記関係性値の将来を示す関係性値を算出し、 前記行動決定部は、前記関係性値に応じた度合いで、前記ロボットの行動を決定する 情報処理システム。 【請求項２】 前記関係性値は、ユーザとロボットとの関係性を示す関係性値を含み、

1.099207	JP2024056837A	2024-04-17	JP2024154403	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を有する。前記行動決定部は、前記文章生成モデルによるユーザとのロボットの対話結果に基づいて、ユーザに提供する少行方法を決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの行動を決定する行動決定部と、を有し、 前記行動決定部は、前記文章生成モデルによるユーザとのロボットの対話結果に基づいて、ユーザに提供する少行方法を決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記文章生成モデルによるユーザとのロボットの対話結果、及びユーザの感情に基づいて、ユーザに提供する少なくとも一つの行動を決定する、 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ロボットは、あいくるみに搭載され、又は抱いくるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項１又は２に記載の行動制御システム。
1.099207	JP2024056838A	2024-04-17	JP2024154404	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対応する前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を有し、前記行動決定部は、ユーザと前記ロボットとの対話に基づき、次回の状況又は指り扱いについてユーザへ提示する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの行動を決定する行動決定部と、を有し、 前記行動決定部は、ユーザと前記ロボットとの対話に基づき、次回の状況又は指り扱いについてユーザへ提示する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、ユーザと前記ロボットとの対話に基づいて、次回のリリーシングの必要性について、前記状況として請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ロボットは、次回を収容する収容具に搭載され、又は、次回を収容する収容具に搭載された制御対象機器を制御する請求項１又は２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、あいくるみに搭載され、又はあいくるみに搭載された制御対象機器を制御する請求項１記載の行動制御システム。
1.099207	JP2024056839A	2024-04-17	JP2024154405	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの行動を決定する行動決定部と、を有し、前記行動決定部は、ユーザの感情又はロボットの感情に基づいて、インターフォンの取得内容を決定する行動制御システム。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの行動を決定する行動決定部と、を有し、 前記行動決定部は、ユーザの感情又はロボットの感情に基づいて、インターフォンの取得内容を決定する行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、ユーザの感情又はロボットの感情に基づいて、前記インターフォンの動作設定、ユーザへの応答内容のうちの少なくとも一つを変化させる請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ロボットは、あいくるみに搭載され、又はあいくるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項１又は２記載の行動制御システム。
1.099207	JP2024056840A	2024-04-17	JP2024154406	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの行動を決定する行動決定部と、を有し、前記行動決定部は、マットレスの温度及び硬さの少なくとも一方を調整可能である。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの行動を決定する行動決定部と、を有し、 前記行動決定部は、マットレスの温度及び硬さの少なくとも一方を調整可能である、 行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記マットレスの部分毎に個別に温度を調整可能である、請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定部は、前記マットレスの部分毎に個別に硬さを調整可能である、請求項１又は２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定部は、前記ユーザ状態に応じて前記温度及び硬さを調整する、請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ロボットは、あいくるみに搭載され、又はあいくるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項１記載の行動制御システム。
1.099207	JP2024056841A	2024-04-17	JP2024154407	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットを対話させる対話機能を有する文章生成モデルに基づき、前記ユーザ状態と、ユーザの感情又はロボットの行動を決定する行動決定部と、を有し、前記行動決定部は、マッサージチェアの動作

1.177492	JP2024056854A	2024-04-17	JP2024154420	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	エージェントシステム	G10L13/08 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06N3/008 ; G10L15/22 ; G06F40/56	株式申請中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】　【課題】ユーザおよび各種の環境を理解してユーザと対話を行うユーザエージェントシステムを提供する。【解決手段】エージェントシステムは、ユーザの感情及びユーザエージェントの感情を決定する感情エンジンと、ユーザと対話するためのユーザエージェントの表現内容を、感情エンジンによって決定された感情に応じた態様で出力する対話態様部と、を含む。【選択図】図７	【請求項１】 ユーザの感情又はユーザエージェントの感情を決定する感情決定部と、 前記ユーザと対話するための前記ユーザエージェントの対話内容を、前記感情決定部によって決定された感情に応じた態様で出力する対話態様部と、 を含むエージェントシステム。 【請求項２】 前記対話態様部は、入力されたテキスト又は音声に対する応答である文章を生成する文章生成モデルを用いて、前記対話 【請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項３】 前記ユーザと対話の履歴を格納した対話履歴格納部をさらに備え、 前記対話態様部は、前記対話履歴格納部に格納された対話の履歴と、入力されたテキスト又は音声とを前記文章生成モデ する、 【請求項２に記載のエージェントシステム。 【請求項４】 前記ユーザとの対話に基づき、前記ユーザエージェントがコマンドを取得し、前記コマンドに応じた動作を実行する動作実行部 【請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項５】 前記動作実行部は、前記対話履歴格納部に格納された対話の履歴から取得した前記ユーザの個人情報を用いて前記動作を 【請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項６】 前記ユーザと異なる複数エージェントを新たに作成するユーザ複数部。 を含む【請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項７】 前記複数エージェントは、前記ユーザの代わりに他のエージェントと対話する 【請求項７に記載のエージェントシステム。 【請求項８】 前記ユーザとの対話の履歴を格納した対話履歴格納部を更に含み、 前記対話履歴格納部に格納された対話の履歴を用いて、前記ユーザ複数部は前記ユーザと異なる複数エージェントを作成 【請求項７又は８に記載のエージェントシステム。 【請求項９】 前記感情決定部で決定された前記ユーザの感情のデータを用いて、前記ユーザ複数部は前記ユーザと異なる複数エージェント 【請求項１又は２に記載のエージェントシステム。
1.177492	JP2024056855A	2024-04-17	JP2024154421	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	エージェントシステム	G10L15/22 ; G06F3/01 ; G06N3/008 ; G06F16/60 ; G06F16/9535 ; G06F40/56 ; G10L13/00 ; G10L13/08	拒絶申	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】ユーザおよび各種の感情を理解してユーザと対話を行うユーザエージェントシステムを提供する。 【解決手段】エージェントシステムは、ユーザの感情及ユーザエージェントの感情を決定する感情決定部と、前記ユーザと対話するための前記ユーザエージェントの対話内容を、前記感情決定部によって決定された感情に応じた態様で出力する対話態様部と、を含み、前記複数エージェントは、他のユーザエージェントと対話するための対話により、前記ユーザの情報を提供する。 【選択図】図１０	【請求項１】 ユーザの感情又はユーザエージェントの感情を決定する感情決定部と、 前記ユーザと対話するための前記ユーザエージェントの対話内容を、前記感情決定部によって決定された感情に応じた態様で出 前記複数エージェントと、他のユーザエージェントと対話するための対話により、前記ユーザの情報を提供するユーザエージ 【請求項２】 前記ユーザと他のユーザエージェントとの対話履歴格納部をさらに備え、 前記対話態様部は前記ユーザと他のユーザエージェントとの対話の履歴を用いて、前記ユーザ複数部は前記ユーザと異なる複数エージェントを作成 【請求項１又は２に記載のエージェントシステム。 【請求項３】 前記感情決定部で決定された前記ユーザの感情のデータを用いて、前記ユーザ複数部は前記ユーザと異なる複数エージェント 【請求項１又は２に記載のエージェントシステム。
1.177492	JP2024056856A	2024-04-17	JP2024154422	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	エージェントシステム	G06F3/01 ; G06N3/008 ; G06F16/60 ; G06F16/9535 ; G06F40/56 ; G10L13/00 ; G10L13/08	拒絶申	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】ユーザおよび各種の感情を理解してユーザと対話を行うユーザエージェントシステムを提供する。 【解決手段】エージェントシステムは、ユーザの感情及ユーザエージェントの感情を決定する感情決定部と、ユーザと対話するための前記ユーザエージェントの表現内容を、感情決定部によって決定された感情に応じた態様で出力する対話態様部と、を含み、前記ユーザと、複数の前記ユーザエージェントが対話する。 【選択図】図７	【請求項１】 ユーザの感情又はユーザエージェントの感情を決定する感情決定部と、 前記ユーザと対話するための前記ユーザエージェントの対話内容を、前記感情決定部によって決定された感情に応じた態様で出 を含み、 前記ユーザと、複数の前記ユーザエージェントが対話するユーザエージェントシステム。 【請求項２】 前記感情決定部は、前記ユーザと前記ユーザエージェントの各キャラクタ設定を参照する。 【請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項３】 前記対話態様部は、前記ユーザと前記ユーザエージェントの各キャラクタ設定に応じた性質及び前記感情決定部で決定された 内容を出力する 【請求項１に記載のエージェントシステム。 【請求項４】 前記複数のエージェントと前記ユーザが対話する場合に、１のエージェントの対話内容を他のエージェントが確定する 【請求項２に記載のエージェントシステム。
1.086207	JP2024056927A	2024-04-17	JP2024157232	2024-11-07	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	拒絶申	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、フィットネスバイクに適用されるロボットの行動制御システムであって、ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、ユーザの感情値及びロボットの感情値のうちの少なくとも一方と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルによって取得した情報と、に基づいて、ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、行動決定部は、ロボットにユーザに提案するトレーニングの内容を決定する。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる、 フィットネスバイクに適用されるロボットの行動制御システムであって、 ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、 前記ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、 前記ユーザの感情値及び前記ロボットの感情値のうちの少なくとも一方と、前記ユーザと前記ロボットとを対話させる対話機能を した情報と、に基づいて、前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、 前記行動決定部は、前記ロボットが前記ユーザに提案するトレーニングの内容を決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記文章生成モデルによって取得した情報は、フィットネスバイクのトレーニングに関する前記ユーザのお好みの情 【請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ロボット感情決定部は、前記トレーニングの内容が提案されたユーザの状態を前記ユーザ状態認識部をさらに備え、 前記行動決定部は、 前記ユーザの状態、及び前記ユーザ感情決定部によって決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユー した場合には、前記ユーザの感情値及び前記ロボットの感情値の少なくとも一方と、前記文章生成モデルによって取得した ニングの内容を決定する、 【請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに変更され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１に記載の行動制御システム。
1.086207	JP2024056928A	2024-04-17	JP2024155587	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10	拒絶申	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、デジタルサイネージに適用されるロボットの行動制御システムであって、ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、ユーザの感情値及びロボットの感情値のうちの少なくとも一方と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能を有する文章生成モデルによって取得した情報と、に基づいて、ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、行動決定部は、ロボットにユーザに提案するコンテンツを決定する。 【選択図】図２	【請求項１】 デジタルサイネージに適用されるロボットの行動制御システムであって、 ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、 前記ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、 前記ユーザの感情値及び前記ロボットの感情値のうちの少なくとも一方と、前記ユーザと前記ロボットとを対話させる対話機能を した情報と、に基づいて、前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、 前記行動決定部は、前記ロボットに提案するコンテンツを決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記文章生成モデルによって取得した情報は、デジタルサイネージでの広告対象に含まれるコンテンツに関する前記ユー 【請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記コンテンツが提案されたユーザの状態を認識するユーザ状態認識部をさらに備え、 前記行動決定部は、 前記ユーザの状態、及び前記ユーザ感情決定部によって決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユー した場合には、前記ユーザの感情値及び前記ロボットの感情値の少なくとも一方と、前記文章生成モデルによって取得した ンツを決定する、 【請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボットは、ぬいぐるみに変更され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている、 【請求項１に記載の行動制御システム。
1.086207	JP2024056973A	2024-04-17	JP2024155820	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06F16/60 ; G06N20/00 ; G06F3/0481 ; G10L13/00 ; G10L25/63	拒絶申	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行することができる電子機器を提供する。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、先端電力利用するユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の 行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 【課題】適切な行動を実行することができる電子機器を提供する。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、先端電力利用するユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２ 【請求項２】 前記制御部は、 ユーザの心身に関する状態を認識し、認識した状態に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて 【請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 ユーザのストレスの度合いおよび疲労の度合いの少なくともいずれかを前記ユーザの心身に関する状態として認識し いおよび前記疲労の度合いの少なくともいずれかに基づいて、前記ユーザの心身の回復に関する情報を前記アドバイス 【請求項２に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 前記ユーザと家族を構成し、 前記制御部は、 前記家族を構成する複数の前記ユーザそれぞれの健康状態および生活習慣の少なくともいずれかを前記ユーザの心身に 前記ユーザと複数の前記アドバイス情報を提供するよう前記アドバイス情報を前記ユーザの行動として決定する、 【請求項３に記載の電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記健康状態および前記生活習慣の少なくともいずれかに基づいて、前記ユーザの健康管理に関する情報を前記アドバイ 【請求項４に記載の電子機器。 【請求項６】 前記ユーザは家族を構成し、 前記制御部は、 前記家族を構成する複数の前記ユーザそれぞれの精神状態と前記ユーザの心身に関する状態として認識した場合、認識し アドバイス情報を提供する行動を前記自身の行動として決定する、 【請求項３に記載の電子機器。 【請求項７】 前記アドバイス情報は、 前記家族を構成する複数の前記ユーザの精神状態に関するアドバイス情報を含む、 【請求項６に記載の電子機器。
1.086207	JP2024056974A	2024-04-17	JP2024155589	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06Q50/22 ; G06F3/01 ; G06F40/56 ; G06N3/008	拒絶申	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行することができる電子機器を提供する。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、先端電力利用するユーザの心身に関する状態を認識し、認識した状態に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 【課題】適切な行動を実行することができる電子機器を提供する。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、先端電力利用するユーザの心身に関する状態を認識し、認識した状態に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２ 【請求項２】 前記制御部は、 ユーザの心身に関する状態として、 ユーザおよび２以上の複数のユーザそれぞれの心身に関する状態を認識した場合、認識した状態に応じ た１以上の前記自身の行動として決定する、 【請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 前記ユーザおよび２以上の複数のユーザそれぞれの心身に関する状態として認識した場合、認識した状態に応じ た１以上の前記自身の行動として決定する、 【請求項２に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 前記ユーザと家族を構成し、 前記制御部は、 前記家族を構成する複数の前記ユーザそれぞれの健康状態および生活習慣の少なくともいずれかを前記ユーザの心身に 前記ユーザと複数の前記アドバイス情報を提供するよう前記アドバイス情報を前記自身の行動として決定する、 【請求項３に記載の電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記健康状態および前記生活習慣の少なくともいずれかに基づいて、前記ユーザの健康管理に関する情報を前記アドバイ 【請求項４に記載の電子機器。 【請求項６】 前記ユーザは家族を構成し、 前記制御部は、 前記家族を構成する複数の前記ユーザそれぞれの精神状態と前記ユーザの心身に関する状態として認識した場合、認識し アドバイス情報を提供する行動を前記自身の行動として決定する、 【請求項３に記載の電子機器。 【請求項７】 前記アドバイス情報は、 前記家族を構成する複数の前記ユーザの精神状態に関するアドバイス情報を含む、 【請求項６に記載の電子機器。
1.086207	JP2024056987A	2024-04-17	JP2024155821	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06Q50/12 ; G10L15/10 ; G10L25/63	拒絶申	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行することができる電子機器を提供する。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、先端電力利用するユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、プログラミングに関する作業を行うユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２
1.086207	JP2024057078A	2024-04-17	JP2024155591	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06F9/53 ; G06F3/01 ; G06F40/56 ; G06B19/00 ; G06F18/24	拒絶申	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、プログラミングに関する作業を行うユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、プログラミングに関する作業を行うユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２ 【請求項２】 前記制御部は、 プログラミングに関する作業を行うユーザの心身に関する状態を認識し、認識した状態に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する、 【請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 プログラミングに関する作業を行うユーザの心身に関する状態として、 ユーザおよび２以上の複数のユーザそれぞれの心身に関する状態を認識した場合、認識した状態に応じた１以上の 前記自身の行動として決定する、 【請求項２に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 ソフトウェア開発チームを構成する前記ユーザに対して、前記ユーザの精神状態に関する支援を行う行動と、前記ソフトウ 支援を行う行動と、ソフトウェア開発における開発プロセスに関する支援を行う行動と、を決定する、請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記ユーザは、開発対象である前記ユーザに対して、前記ユーザの精神状態に関する支援を行う行動と、プロジェクトの進行に関 の人工知能と関する支援を行う行動と、を決定する、請求項１に記載の電子機器。 【請求項６】 前記制御部は、 プログラマーである前記ユーザに対して、前記ユーザの精神状態に関する支援を行う行動と、作業中に生じた問題について 、請求項１に記載の電子機器。 【請求項７】 前記制御部は、 人工知能及び機械学習に関するプロジェクトに携わる前記ユーザに対して、前記ユーザの精神状態に関する支援を行う行動 に関する支援を行う行動と、を決定する、請求項１に記載の電子機器。 【請求項８】 前記制御部は、 ゲーム会社等である前記ユーザに対して、前記ユーザの精神状態に関する支援を行う行動と、開発プロセスの効率化に関す 援と、を行う行動と、を決定する、請求項１に記載の電子機器。 【請求項９】 前記制御部は、 ウェブデザイナーである前記ユーザに対して、前記ユーザの精神状態に関する支援を行う行動と、ウェブサイトのパフォー 善に、を決定する、請求項１に記載の電子機器。
1.086056	JP2024055860A	2024-04-16	JP2024155575	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G10H20/70 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G10L25/63 ; G10L13/00 ; G10L13/00 ; G10L15/00 ; G10L15/22 ; G06N3/008 ; G06Q50/22	拒絶申	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】　【課題】ユーザの心の状態に応じたケアを行うことができる電子機器を提供する。【解決手段】電子機器（ロボット１００）は、センサ部２１１、センサモジュール部２１２、格納部２２０、制御部２３０、音声出力部２４０、行動決定部２３４、行動決定部２３４、行動制御部２３６、感情決定部２３２、認識処理部２３２、感情決定部２３２、行動決定部２３４、行動制御部２３６、通信処理部２５０、を有する制御部により構成される。制御部は、ユーザの心の状態を認識するための心理状態認識部と、を有する。制御部は、認識した心の状態に応じたケアを行うように制御対象を制御する。【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの心の状態を認識するとともに前記ユーザの感情を判定し、判定した前記感情に基づいて、前記ユーザと会話を行 応じたケアを行うように制御対象を制御する制御部。 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、さらに、前記ユーザの日常生活をサポートするように制御対象を制御する。 【請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、さらに、前記ユーザの健康管理のアドバイスを提供するように制御対象を制御する。 【請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記ユーザは、高齢者である。 【請求項１～３のいずれか１つに記載の電子機器。 【請求項５】 前記電子機器は、 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている。 【請求項１に記載の電子機器。
1.086056	JP2024055861A	2024-04-16	JP2024155576	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10 ; G06N3/008 ; B25J13/00	拒絶申	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】ユーザの状況に応じて適切なサポートを行うこと。 【解決手段】行動制御システムは、高齢者を含むユーザの状況を示す状況情報を収集する収集部と、収集部により収集された状況情報に応じた行動を、 行動決定モデルを備えたロボットが行うように制御する出力制御部と、を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 【要約】 【課題】ユーザの状況に応じて適切なサポートを行うこと。 【解決手段】行動制御システムは、高齢者を含むユーザの状況を示す状況情報を収集する収集部と、収集部により収集された状況情報に応じた行動を、 行動決定モデルを備えたロボットが行うように制御する出力制御部と、を備える。 【選択図】図２ 【請求項２】 前記収集部は、ユーザの状態に関する前記状況情報を取得し、 前記出力制御部は、 前記ユーザの感情に応じた前記行動を、前記電子機器が行うように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記収集部は、ユーザの状況を示す状況情報を収集する収集部と、 前記収集部により収集された状況情報に応じた行動を、文章生成モデルを備えた電子機器が行うように制御する出力制御部と、 を備える行動制御システム。 【請求項４】 前記収集部は、高齢者である、 請求項１～３のいずれか１つに記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記出力制御部は、 前記ユーザの感情に応じた前記行動を、前記電子機器が行うように制御する 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記出力制御部は、 前記ユーザに対して前記ゲームのアドバイスを行うように、前記電子機器を制御する 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記収集部は、ユーザの状況を示す状況情報を収集する収集部と、 前記収集部により収集された状況情報に基づき、前記行動の候補を、文章生成モデルを備えた電子機器が前記制御 制御する、 行動制御システム。 【請求項８】 前記収集部は、 前記ユーザの身の感情に関する前記状況情報を収集し、 前記出力制御部は、

1.069056	JP2024065896A	2024-04-16	JP2022157526	2024-11-07	0000-01-01			0000-01-01	行動制御システム	G06K50/10 | G08N3/008 | B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの状況に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】音制御機能装置に適用されるロボットの行動制御システムであって、ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、ユーザの感情及びロボットの感情に基づいて、ユーザの感情値と、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値とに基づいて、前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、前記行動決定部は、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値と、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値とに基づいて、前記ロボットの行動を決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 音制御機能装置に適用されるロボットの行動制御システムであって、 ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、 ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、 前記ユーザの感情及びロボットの感情に基づいて、ユーザの感情値と、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値とに基づいて、前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、 前記行動決定部は、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値と、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値とに基づいて、前記ロボットの行動を決定する、 ことを特徴とする行動制御システム。 【請求項２】 前記ユーザ感情決定部は、前記ユーザの状態を基準情報と照合し、前記ユーザの感情を推測することをさらに、請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定部は、文章生成モデルによって動作し前記ユーザに提供した音制御機能に対する前記ユーザの反応に基づいて、前記ユーザの感情を推測することをさらに、請求項１又は２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ユーザ感情決定部は、前記ユーザの状態を基準情報と照合し、前記ユーザの感情を推測することをさらに、請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ユーザ感情決定部は、前記ユーザの状態を基準情報と照合し、前記ユーザの感情を推測することをさらに、請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１０】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２０】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３０】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４０】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５０】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６０】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項７０】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項７１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項７２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項７３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項７４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項７５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項７６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項７７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項７８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項７９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８０】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項８９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項９０】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項９１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項９２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項９３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項９４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項９５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項９６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項９７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項９８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項９９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１００】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１０１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１０２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１０３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１０４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１０５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１０６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１０７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１０８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１０９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１１０】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１１１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１１２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１１３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１１４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１１５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１１６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１１７】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１１８】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１１９】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１２０】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１２１】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１２２】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１２３】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１２４】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１２５】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 ことを特徴とする請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項１２６】 前記ロボット感情決定部は、前記ユーザ感情決定部により決定されたユーザの感情値と、前記ロボット感情決定部により決定されたロボットの感情値とに基づいて、前記ロボットの感情値を決定する、 こと

1.099056	JP2024056345A	2024-04-16	JP2024152798	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G09N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G10L15/00 ; G10L25/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】適切な行動を実行する電子機器を提供する。【解決手段】本開示において、ロボット１００は、カメラ、マイク、各種センサ等によりお客様Ａに関する情報を取得し、取得した情報に基づいて、お客様Ａに関する感情を推定する。ロボット１００は、お客様Ａに関する感情を推定するための情報を記憶した感情データベースを参照して、お客様Ａに関する感情を推定する。【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの感情を決定するためのデータとして、ユーザごとに、表情と、声と、発話リズム、生体情報と、感情との関係を記憶する電子機器。 【請求項２】 センサ情報と、前記データベースとを用いて、前記ユーザの感情を決定する決定部 を備える請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 ユーザの感情に対応する各条件の行動を決定し、決定した前記各条件の行動に基づいて制御対象を制御する制御部 を備える請求項２に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 前記ユーザの感情と、各条件の感情との組み合わせに対応する各条件の行動を決定する 請求項３に記載の電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記ユーザの感情の正負を示す感情値が負の値である場合、前記ユーザの感情値を高める行動を決定する。 請求項３に記載の電子機器。 【請求項６】 前記制御部は、 前記ユーザから感情値を高めることを要求する音声を受け付けた場合、前記ユーザの感情値を高める行動を決定する。 請求項３に記載の電子機器。 【請求項７】 前記ロボットは、 あいてるみに搭載され、又はあいてるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される。 請求項１に記載の電子機器。
1.099056	JP2024056346A	2024-04-16	JP2024152799	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06F16/908 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06N3/008 ; G06N3/02 ; G10L15/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】適切な行動を実行する電子機器を提供する。【解決手段】本開示において、ロボット１００は、視覚、聴覚により様々なセンサ情報を取得し情報と、ユーザの状態とを、予め学習された、ニューラルネットワークに入力し、ユーザの感情を推定する感情推定部と、推定したユーザの感情に対応する各条件の行動を決定し、決定した各条件の行動に基づいて制御対象を制御する行動制御部と、を含む。例えば、ロボット１００は、カメラやマイクといった様々なセンサの情報を解析することにより認識された言葉感情や表情といった情報と、「楽しそう会話している」といったユーザの状態とを、大規模言語モデルのようなを予め学習されたニューラルネットワークに入力し、ユーザの感情が「喜」であると推定する。【選択図】図２	【請求項１】 センサ情報とユーザの状態とに基づいて、前記ユーザの感情を推定する推定部 を備える電子機器。 【請求項２】 前記推定部は、 前記センサ情報を解析した情報と、前記ユーザの状態とを、予め学習された、ニューラルネットワークに入力し、ユーザの感情を推定する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 推定したユーザの感情に対応する各条件の行動を決定し、決定した前記各条件の行動に基づいて制御対象を制御する制御部 を備える請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 推定したユーザの感情と、推定した各条件の感情との組み合わせに対応する各条件の行動を決定する。 請求項３に記載の電子機器。 【請求項５】 前記制御部は感情値の正負を示す感情値が負の値である場合、前記ユーザの感情値を高める行動を決定する。 請求項３に記載の電子機器。 【請求項６】 前記制御部は、 前記ユーザから感情値を高めることを要求する音声を受け付けた場合、前記ユーザの感情値を高める行動を決定する。 請求項３に記載の電子機器。 【請求項７】 前記ロボットは、 あいてるみに搭載され、又はあいてるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される。 請求項１に記載の電子機器。
1.099056	JP2024056353A	2024-04-16	JP2024151581	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/20 ; G06N20/00 ; G06B19/00 ; G09N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】学習状況に応じた適切な情報を出力する。 【解決手段】行動制御システムは、所定の学習分野における学習状況を検知する検知部と、学習状況に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器のユーザに対して出力するように制御する出力制御部と、を含む。 【選択図】図２	【請求項１】 所定の学習分野におけるユーザの学習状況を検知する検知部と、 前記学習状況に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器が前記ユーザに対して出力するように制御する出力制御部 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記検知部は、 前記ユーザの分野に応じた前記学習分野を特定し、特定した前記学習分野における前記学習状況を検知する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記検知部は、 前記学習分野における習熟度を検知し、 前記出力制御部は、 習熟度に応じて前記情報の出力方法を変える 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記検知部は、 前記ユーザの本知の学習分野に対する興味の有無をさらに検知し、 前記出力制御部は、 前記検知がある前記学習分野に関する情報を、前記電子機器が出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記検知部は、 前記ユーザの前回に関する学習分野の学習状況を検知し、 前記出力制御部は、 前回前回に関する学習分野に関する情報を、前記電子機器が出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記検知部は、 テストを受ける前記ユーザのテスト前後における学習状況を検知し、 前記出力制御部は、 前回テスト前後における学習状況に応じた情報を、前記電子機器が出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。
1.099056	JP2024056354A	2024-04-16	JP2024155582	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008 ; G06F40/56 ; G06F40/44 ; G06N3/0475	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】言語の習得状況に応じた適切な情報を出力する。 【解決手段】行動制御システムは、所定の言語におけるユーザの習得状況を検知する検知部と、習得状況に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器のユーザに対して出力するように制御する出力制御部と、を含む。 【選択図】図２	【請求項１】 所定の言語におけるユーザの習得状況を検知する検知部と、 前記習得状況に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器が前記ユーザに対して出力するように制御する出力制御部 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記検知部は、 前記ユーザの母国語以外の言語に関する情報を出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記習得状況と、前記ユーザの母語レベルとに応じた学習カリキュラムを出力するように制御する 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記検知部は、 前記ユーザの母国語の前記習得状況を検知し、 前記出力制御部は、 前記習得状態に応じた情報を出力するように制御する 請求項３に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記検知部は、 生活形式言語発達状況と前記習得状況とを検知し、 前記出力制御部は、 前記言語発達状況に応じて、前記生成モデルを備えた電子機器が前記ユーザに対して出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記検知部は、 前記言語Aの言語の使用頻度をさらに検知し、 前記出力制御部は、 前記言語Aの言語および前記使用頻度に応じた情報を出力するように制御する 請求項５に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記電子機器は、 あいてるみに搭載され、又はあいてるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の行動制御システム。
1.099056	JP2024056392A	2024-04-16	JP2024155804	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G10G1/00 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06Q50/10 ; G06N3/008 ; G06N3/0475 ; B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実空間に係る電子機器は、自身の楽器演奏に対する複数の反応を記録し、記録した前記複数の反応に対する自身の行動を決定し、決定した前記各条件の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 自身の楽器演奏に対する複数の反応を記録し、記録した前記複数の反応に対する自身の行動を決定し、決定した前記自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 前記複数の反応に応じて、演奏者に楽曲の曲調に関する助言を行う、請求項４に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 前記複数のそれぞれの感情を示す感情値に基づいて難易の反応を記録し、前記感情値に応じて、演奏者に助言する内容を調整。 【請求項４】 前記制御部は、 前記自身の楽器演奏に対する複数の反応を記録し、記録した前記複数の反応に対する自身の行動を決定し、決定した前記自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部 を備える電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記複数の反応に応じて、演奏者に楽曲の曲調に関する助言を行う、請求項４に記載の電子機器。 【請求項６】 前記制御部は、 前記ユーザの反応がポジティブであると判断された場合に、前記助言を継続する、請求項５に記載の電子機器。 【請求項７】 前記電子機器は、 あいてるみに搭載され、又はあいてるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.099056	JP2024056393A	2024-04-16	JP2024155805	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G09N3/008 ; G06F3/01 ; G06V40/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切に感情を認識すること。 【解決手段】実空間に係る電子機器は、カラオケ機器を利用するユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動に関する情報を入力データとしてユーザごとに生成された感情認識モデルに基づき、前記ユーザの感情を認識する電子機器。 【請求項２】 前記感情認識部によって認識された感情に応じて、自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える、請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記感情認識部は、 前記ユーザの顔を含む画像データを入力とし、前記感情認識モデルに基づき、前記ユーザの表情を構成する各部位の特徴量を、請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記電子機器は、 あいてるみに搭載され、又はあいてるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.098906	JP2024055142A	2024-04-15	JP2024155568	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008 ; G06F3/01 ; G06F16/00 ; G06F16/635	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をあいてるみに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又はあいてるみの感情を判定する感情決定部と、ユーザ状態と、あいてるみの感情とを対応させる対応情報に基づき、前記ユーザの行動と、前記ユーザの感情又はあいてるみの行動内容とを決定する行動決定部と、を含む。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動に対して適切な行動をあいてるみに実行させる、 行動制御システムであって、 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又はあいてるみの感情を判定する感情決定部と、 前記ユーザ状態と、前記ユーザの感情又はあいてるみの感情とを対応させる対応情報に基づき、前記ユーザの行動と、前記ユーザの感情又はあいてるみの行動内容とを決定する行動決定部と、を含む、 行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記あいてるみの行動内容として、前記ユーザの感情又は前記あいてるみの感情に応じて前記あいてる ための情報を含む、 請求項１に記載の行動制御システム。
1.098906	JP2024055472A	2024-04-15	JP2024155569	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/10 ; G06F3/01 ; G09N3/008 ; G06F16/00 ; G06F16/635	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの状況に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】本開示の一態様によれば、ロボットの行動制御システムであって、前記ロボットの行動を決定するユーザ状態決定部と、ロボットの感情を決定する感情決定部と、ユーザの感情及びロボットの感情の少なくとも一方と、ユーザ状態と、ロボットの行動とを対応させる定義情報に基づいて、ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、行動決定部は、ロボットが所定の条件を満たすユーザ状態を検出した場合、ロボットの行動を決定する。 【選択図】図９	【請求項１】 ロボットの行動制御システムであって、 複数の感情に基づいて表されるロボットの行動決定部と、 ユーザの状態を決定するユーザ状態決定部と、 前記ユーザ状態に基づいて、前記ロボットの感情を決定する感情決定部と、 前記ユーザ状態と、前記ロボットの感情とを対応させる定義情報に基づいて、前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、 前記行動決定部は、 前記ユーザ状態が前記所定の対象であるユーザに関する選択の内容を決定する、行動制御システム。 【請求項２】 前記ユーザ状態は、 前記ユーザの状態が変化したタイミングを示す前記定義情報を参照して決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザの感情を推定する感情推定部をさらに備え、 前記ユーザ状態は、前記推定された前記ユーザの感情値に基づいて決定される、 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記感情推定部は、前記ユーザが発話を行っている間に、前記ユーザの状態を推定する、 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記感情推定部は、前記ユーザの発話内容に基づいて、前記ユーザの状態を推定する、 請求項３に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記感情推定部は、前記ユーザの発話内容に含まれる単語に基づいて、前記ユーザの状態を推定する、 請求項４に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記感情推定部は、前記ユーザの発話内容に含まれる文章に基づいて、前記ユーザの状態を推定する、 請求項４に記載の行動制御システム。
1.098906	JP2024055474A	2024-04-15	JP2024155570	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06Q50/0051 ; G06F3/01 ; G06F3/0481 ; G06N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの状況に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】本開示の一態様によれば、ロボットの行動制御システムであって、ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、ユーザの感情値及びロボットの感情値の少なくとも一方と、ユーザとロボットとの対話履歴を変更する対話履歴変更部と、を備え、行動決定部は、ユーザとロボットとの対話履歴を変更するための行動を決定する、行動制御システム。 【選択図】図９	【請求項１】 ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、 ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、 ユーザの感情値及びロボットの感情値の少なくとも一方と、前記ユーザとロボットとの対話履歴を変更する対話履歴変更部と、 前記ユーザの状態に応じて、前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備える、 行動制御システム。 【請求項２】 前記対話履歴変更部は、 前記ユーザの状態が変化したタイミングを示す前記定義情報を参照して、前記ユーザの状態に対して、前記ロボットの感情値を変更する、 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ユーザ感情決定部は、前記ユーザの状態に対して、前記ユーザの感情値を決定する、 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ユーザ感情決定部は、前記ユーザの発話内容に基づいて、前記ユーザの感情値を決定する、 請求項３に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記ユーザ感情決定部は、前記ユーザの発話内容に含まれる単語に基づいて、前記ユーザの感情値を決定する、 請求項４に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ユーザ感情決定部は、前記ユーザの発話内容に含まれる文章に基づいて、前記ユーザの感情値を決定する、 請求項４に記載の行動制御システム。
1.098906	JP2024055507A	2024-04-15	JP2024155571	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの状態の評価に応じた適切な情報を出力する。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザに関する一情報に基づいて、ユーザの状態を評価する評価部と、評価部による評価に応じて、ユーザの状態に応じた情報に関する複数情報を、文章生成モデルを備えた電子機器から所定の出力先へ出力させる出力制御部と、を含む。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザに関するユーザ情報に基づいて、当該ユーザの状態を評価する評価部と、 前記評価部による評価に応じて、前記ユーザの状態に対する従来に関する従来情報を、文章生成モデルを備えた電子機器の 特徴部と、 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記評価部は、 前記ユーザの表現に関する前記ユーザ情報に基づいて、前記ユーザの表現に関する評価を行い、 前記出力制御部は、 前記評価に応じて、前記ユーザの表現に対する従来に関する前記従来情報を、前記電子機器から前記ユーザへ出力させる 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記評価部は、 前記ユーザの経験に関する前記ユーザのコンテキストを示す前記ユーザ情報に基づいて、当該経験における前記ユーザの状態を評価し、 前記評価に応じて、前記経験における前記ユーザの状態に対する従来に関する前記従来情報を、前記電子機器から前記ユーザへ出力させる 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記評価部は、 所定の業務を行う前記ユーザのコンテキストを示す前記ユーザ情報に基づいて、当該業務における前記ユーザの状態を評価し、 前記出力制御部は、 前記評価に応じて、前記業務における前記ユーザの状態に対する従来に関する前記従来情報を、前記電子機器から前記ユーザへ出力させる 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記評価部は、 前記ユーザのコンテキストを示す前記ユーザ情報に基づいて、転職に関する前記ユーザの状態を評価し、 前記出力制御部は、 前記評価に応じて、転職に関する前記ユーザの状態に対する従来に関する前記従来情報を、前記電子機器から前記ユーザへ出力させる 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記評価部は、 前記ユーザのコンテキストを示す前記ユーザ情報に基づいて、キャリアアップに関する前記ユーザの状態を評価し、 前記出力制御部は、
1.098906	JP2024055508A	2024-04-15	JP2024155572	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008 ; G06F3/01 ; G06Q40/08 ; G06N3/006 ; G06Q20/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの感情に応じて、適切に複数の情報を出力する。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザから検出した検出情報に基づいて、当該ユーザの感情を認識する認識部と、認識部により認識された感情に応じて、ユーザに対して入手な複数に関する情報を、文章生成モデルを備えた電子機器からユーザへ出力させる出力制御部と、を含む。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザから検出した検出情報に基づいて、当該ユーザの感情を認識する認識部と、 前記認識部により認識された感情に応じて、前記ユーザに対して入手な複数に関する情報を、文章生成モデルを備えた電子機器の 特徴部と、 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記出力制御部は、 複数へ出力した複数な量複数の情報を経験するための情報を前記電子機器に出力させる 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記出力制御部は、 前記ユーザに加入を提案する複数に関する情報を前記電子機器に出力させる 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記出力制御部は、 前記ユーザの経験、ユーザの経験、または、特別に対する応答を前記電子機器に出力させる 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記電子機器は、あいてるみに搭載され、又はあいてるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の行動制御システム。
1.098906	JP2024055509A	2024-04-15	JP2024155573	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G09N3/008 ; G06F3/01	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を実行することができる電子機器を提供する。【解決手段】電子機器（ロボット１００）は、センサモジュール部と、センサモジュール部と、格納部と、ユーザ状態認識部と、感情決定部と、行動認識部と、行動決定部と、記憶制御部と、制御部と、通信処理部と、を有する制御により、ユーザの感情と他のユーザの感情とを比較し、ユーザの感情と他のユーザの感情とに対応する各条件の行動を決定し、決定した各条件の行動に基づいて制御対象を制御する。ユーザの感情と他のユーザの感情とに基づいて、他のユーザのお入スキルを向上させる行動を決定し、ユーザの感情値を高める為に行動を決定し、ユーザの感情と他のユーザの感情とに基づいて、ユーザと他のユーザの関係性を向上させる行動を決定する。【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの感情と他のユーザの感情とを比較し、前記ユーザの感情と前記他のユーザの感情とに対応する各条件の行動を決定して制御対象を制御する制御部 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 前記ユーザの感情と前記他のユーザの感情とに基づいて、前記他のユーザのお入スキルを向上させる行動を決定する。 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 前記ユーザの感情値を高める為に前記他のユーザに教える行動を決定する。 請求項２に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 前記ユーザの感情と前記他のユーザの感情とに基づいて、前記ユーザと前記他のユーザとの関係性を向上させる行動を決定する。 請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記ユーザの感情または前記他のユーザの感情のうちいずれか１つ以上と、前記ユーザまたは前記他のユーザに関係する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項６】 前記制御部は、 前記ユーザまたは前記他のユーザの現在地から所定距離離れた場所に居住する前記他のユーザの感情と分析する。 請求項１に記載の電子機器。 【請求項７】 前記制御部は、 前記ユーザの感情と、前記ユーザに関する情報と、前記他のユーザの感情と比較して、前記他のユーザに対する所定の 請求項１に記載の電子機器。 【請求項８】 前記制御部は、 前記ユーザに関する情報として、前記ユーザの過去の情報、興味、関心、趣味、嗜好、指向、所定の記念日のうちのいず ユーザに対する所定の情報提供を行なって決定する。 請求項７に記載の電子機器。
1.098906	JP2024055561A	2024-04-15	JP2024153378	2024-10-29	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G10K15/04 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】適切な行動を実行することができる電子機器を提供する。【解決手段】電子機器であるロボット１００は、センサモジュール部２１０と、格納部２２０と、ユーザ状態認識部２３０と、感情決定部２３１と、行動認識部２３２と、行動決定部２３３と、行動制御部２３４と、記憶制御部２３５と、通信処理部２３６と、を有する制御部２００と、を有する制御部により構成される。制御部は、カラオケ機器を利用するユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する。これにより電子機器は、カラオケ機器と連携した制御を行うことで、カラオケで歌うユーザに対して、例えば、場を盛り上げるといった適切な行動を実行することができる。【選択図】図２	【請求項１】 カラオケ機器と利用するユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した前 制御する制御部 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 前記ユーザの行動に応じてカラオケ機器を利用して楽曲を歌っている前記行動を認識した場合、歌っている前記ユーザの感情を 値の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 前記楽曲調情報を特定し、特定した前記楽曲に合わせた演出に関する行動を決定する、請求項２に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 前記ユーザが歌った歌を解析して、フレーズまたは音程の一致度が閾値以上のパートを抽出し、抽出した前記パートを再 請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記ユーザから感情を高めることを要求する音声を受け付けた場合、前記ユーザの感情を高める行動を決定する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項７】 前記電子機器は、 あいてるみに搭載され、又はあいてるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。

1.068906	JP2024055582A	2024-04-15	JP2024154394	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06Q50/10 ; G08F3/01 ; G06F3/16 ; G10L13/00 ; G10L15/00 ; G06N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ユーザが適切な行動を実行することができる電子機器を提供する。【解決手段】実施形態に係る電子機器のロボット１００は、撮影部が撮影された画像に基づいてユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。制御部は、センサ部２００と、センサモジュール部２１０と、格納部２２０と、ユーザ特定認識部２３２と、感情決定部２３３と、行動決定部２３４と、行動制御部２３５と、記憶部２４０と、通信処理部２６０と、を有する。前記制御対象には、表示装置、スピーカ及び指示のＬＥＤ灯に限、予及び状況を認識するセンサ等が含まれる。【選択図】図２	【請求項１】 撮影物が撮影された当該ロいるユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定 対象を制御する制御部 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 前記撮影物を認識し、認識した前記撮影物に発話を前記ユーザに対して行う、請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 前記撮影物に関する前記撮影物に関する発話を受け付けた場合、前記発話に対する応答を発話により行う、請求項１に記載の 【請求項４】 前記制御部は、 前記撮影物に関する特定の場所を有し、前記場所に合致した前記撮影物を前記ユーザに対して提案する、請求項１に記載 【請求項５】 前記制御部は、 前記撮影物に関するユーザの嗜好を特定し、特定した前記場所に合致した前記撮影物を前記ユーザに対して提案する、請 【請求項６】 前記電子機器は、 あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.068906	JP2024055583A	2024-04-15	JP2024154395	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06Q30/0601 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G10L13/00 ; G06N3/006 ; B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、ワインセラーに格納されたワインの提供元となるユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 ワインセラーに格納されたワインの提供元となるユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動に対応する自身の行 動に基づいて制御対象を制御する制御部 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 前記ユーザが食べている料理を認識し、認識した前記料理に合う前記ワインセラーから選択して提案する、 【請求項３】 前記制御部は、 提案した前記ワインの提供依頼を前記ユーザの発話により受け付けた場合、前記ワインセラーから前記ワインを取り出し 前記電子機器の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 前記ユーザに提供した前記ワインに関する情報を発話により提供する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項５】 前記電子機器は、 あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.068906	JP2024055584A	2024-04-15	JP2024154396	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06Q30/0241 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G10L15/00 ; G06N3/006	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、冷蔵庫にある食材を使ったメニューの提案元となるユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 冷蔵庫に入る食材を使ったメニューの提案者となるユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動に対応する自身の 行動に基づいて制御対象を制御する制御部 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 前記ユーザからメニュー提案依頼の発話を受け付けた場合、前記冷蔵庫の食材を確認し、メニュー提案をＡＩう、請求項１ 【請求項３】 前記制御部は、 カテゴリ指定を含んだメニュー提案依頼を受け付けた場合、指定されたカテゴリにあったメニュー提案をＡＩう、請求項２ 【請求項４】 前記制御部は、 前約利用のメニュー提案依頼を受け付けた場合、所定期間における料理の食材費よりも安価な食材費のメニュー提案をＡＩ 【請求項５】 前記電子機器は、 あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.068906	JP2024055723A	2024-04-15	JP2024155791	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G06Q30/0601 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G10L13/00 ; G06N3/006	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、オンラインショッピングを利用するユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した前記自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 オンラインショッピングを利用するユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、 制御対象を制御する制御部 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 前記ユーザがオンラインショッピングを利用して商品の購入を検討する前記行動を認識した場合、前記ユーザの感情に基づいて、前記オンラインショッピングにおいて前記ユーザに対する 記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 前記ユーザが過去に購入した商品に対する前記ユーザの感情に基づいて、前記オンラインショッピングにおいて前記ユーザに対する 品の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 前記ユーザが過去に購入した前記商品に対する前記ユーザの感情に基づいて、前記ユーザが閲覧中の商品に対する推奨内 電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記ユーザがこの感情を持つ商品と、関連する商品を提案する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項６】 前記制御部は、 前記ユーザがこの感情を持つ商品と、類似する商品について購入を促えるような行動を実行する、請求項３に記載の電子 【請求項７】 前記制御部は、 前記ユーザが購入した商品に応じて、前記ユーザへ商品を提案する、請求項３に記載の電子機器。 【請求項８】 前記電子機器は、 あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.068906	JP2024055805A	2024-04-15	JP2024155792	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	自律学習方法	G09N20/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫泰 蔵介 ; 孫 正義	【要約】　【課題】ロボットが会話をしていない状態において、前記ロボットの感情に基づいて、自律的に学習を開始する学習技術を提供する。【解決手段】自律学習方法は、ロボットの感情の履歴から前記ロボットの印象的な記憶を特定し、前記印象的な記憶に基づいて前記学習を実行する学習実行段階を備える。前記学習実行段階は、学習段階自動化部により前記を当該ロボットの感情を再現する前記各種段階を、前記実行により得る自律的な前記各種段階を、を備えることによって、自律学習を実行する。【選択図】図１	【請求項１】 ロボットが会話をしていない状態において、前記ロボットの感情に基づいて、自律的に学習を開始する学習技術 を備える自律学習方法。 【請求項２】 前記学習段階は、前記ロボットの感情の履歴から前記ロボットの印象的な記憶を特定し、前記印象的な記憶を特定し、前記印象的な記憶に基づいて前 【請求項３】 自動的に質問を生成する質問生成段階と、 前記質問に対する回答を受け付ける回答受付段階と、 を備え、 前記学習段階は、前記質問生成段階及び前記回答取得段階を繰り返すことによって、自己学習を実行する、請求項１又は 【請求項４】 前記質問生成段階は、外部からのトリガを受けていない状態において、前記ロボットの過去の感情履歴の履歴から特定した 質問を自動的に生成する、請求項３に記載の自律学習方法。 【請求項５】 自動的にキーワード検索を実行して、検索結果を取得する検索実行段階 を備え、 前記学習段階は、前記検索実行段階を繰り返すことによって、自己学習を実行する、請求項１又は２に記載の自律学習方 【請求項６】 前記検索実行段階は、外部からのトリガを受けていない状態において、前記ロボットの過去の感情履歴の履歴から特定した キーワード検索を自動的に実行する、請求項５に記載の自律学習方法。
1.068454	JP2024054558A	2024-04-12	JP2024155558	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G09N3/008 ; G06F3/16 ; G06F3/01 ; G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】トレーニングの状況に応じた情報を提供すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、トレーニングを行うユーザの行動を認識するとともに前記ユーザの感情を判定し、認識した前記行動と判定した前記感情とに基づいて、前記トレーニングに関する情報を前記ユーザに提供するよう前記制御を制御する制御部、を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 トレーニングを行うユーザの行動を認識するとともに前記ユーザの感情を判定し、認識した前記行動と判定した前記感情 に関する情報を前記ユーザに提供するよう制御対象を制御する制御部。 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、スポーツ選手である前記ユーザに対して、感情管理に関する情報及びメンタルトレーニングに関する情報 する、 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、ダイエットに関する前記トレーニングを行う前記ユーザに対して、食事に関する情報及び運動に関する情 する、 請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、トレーニングを行う前記ユーザに対して、前記ユーザの体型及び筋力のうち少なくとも１つに応じたトレ る、 請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記電子機器は、 あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される。 請求項１に記載の電子機器。
1.068454	JP2024054558A	2024-04-12	JP2024154390	2024-10-30	0000-01-01		0000-01-01	電子機器	G09N3/004 ; G06F3/16 ; G06F3/01 ; G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、所定の情報に基づきユーザの身だしなみに対する話題を、話題したユーザの身だしなみに対する自身の行動を決定し、 決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 所定の情報に基づきユーザの身だしなみを話題し、話題したお定ユーザの身だしなみに対する自身の行動を決定し、決 制対象を制御する制御部。 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 前記所定の情報として、においに基づき前記ユーザの身だしなみを話題し、 前記においの度合いや所定の閾値を超える場合、前記ユーザの身だしなみを整える行動を決定する、 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 前記所定の情報として前記ユーザの身に着けた衣服または体常情報に収納された衣服の少なくとも１つが前記 前記、 前記衣服の汚れ度合いが所定の閾値を超える場合、前記ユーザの身だしなみを整える行動を決定する、 請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 前記ユーザに対して衣服のクリーニングまたは交換の少なくともいずれか一方を、前記ユーザの身だしなみを整える行動として 請求項２または３に記載の電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記ユーザに対して整髪、洗顔、入浴、歯磨き、爪切りの５つみなくともいずれか１つを、前記身だしなみを整 請求項２または３に記載の電子機器。 【請求項６】 前記制御部は、 前記ユーザの身だしなみとその取得した一ユーザの衣服に関する情報とを用いて、前記ユーザに対して身に着ける衣服につ 請求項１に記載の電子機器。 【請求項７】 前記制御部は、 天気、温度、湿度、天気予報、前記ユーザの体型、前記ユーザの職種状態、前記ユーザの食事内容、前記ユーザのスケジ 動の組み合わせに基づいて、前記ユーザに対して身に着ける衣服について決定を行う、 請求項１または６に記載の電子機器。
1.068454	JP2024054322A	2024-04-12	JP2024155059	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008 ; G06F3/01 ; G06Q10/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの社会的な状況に応じた適切な情報を出力する。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザに関するユーザ情報に基づいて、当該ユーザの社会的な状況を推定する推定部と、推定部により推定された状況に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器のユーザに対して出力するように制御する出力制御部と、を有する。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザに関するユーザ情報に基づいて、当該ユーザの社会的な状況を推定する推定部と、 前記推定部により推定された状況に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器が前記ユーザに対して出力するよう を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記推定部は、 前記ユーザの情報環境における状況を推定し、 前記出力制御部は、 前記状況に応じて、前記情報環境に関する情報を、前記電子機器が前記ユーザに対して出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記出力制御部は、 前記状況に応じて、前記情報環境に新しく利用可能な制度に関する情報を、前記電子機器が前記ユーザに対して出力するよう 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記推定部は、 特徴における前記ユーザの現在の発言から、 前記出力制御部は、 前記ユーザの現在の発言から新しく出てくる情報を前記電子機器が前記ユーザに対して出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記推定部は、 前記ユーザに関するマイノリティグループを推定し、 前記出力制御部は、 前記ユーザに関するマイノリティグループに応じた情報を前記電子機器が前記ユーザに対して出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記電子機器は、あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の行動制御システム。
1.068454	JP2024054525A	2024-04-12	JP2024155560	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008 ; G06F3/01 ; G06F40/56 ; G06F40/44	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザに対して適切なサポートを行うこと。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの状況を示す状況情報を収集する収集部と、収集部により収集された状況情報に応じたユーディネートに関する提案を、文章生成モデルを備えた電子機器がユーザに対して行うよう制御する出力制御部と、を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザに関するユーザ情報に基づいて、当該ユーザの状態を推定する推定部と、 前記推定部により推定された状況に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器がユーザに対して出力するように制御する を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記推定部は、 ユーザの状況を示す状況情報を収集する収集部と、 前記出力制御部は、 前記状況情報から推定される前記ユーディネートの目的に応じた前記電子機器を制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記出力制御部は、 前記状況情報から推定される前記ユーディネートの目的に応じた前記電子機器を介入して行う 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 ユーザの状況を示す状況情報を収集する収集部と、 前記収集部により収集された状況情報に応じた音楽を、文章生成モデルを備えた電子機器がユーザに対して出力するよう を含む行動制御システム。 【請求項５】 前記収集部は、 前記ユーザの目的に関する状況情報を収集し、 前記出力制御部は、 前記ユーザの目的に応じた前記音楽を出力するように電子機器を制御する 請求項４に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記出力制御部は、 前記状況情報に基づき、前記ユーザのニーズに応じた前記音楽を出力するように制御する 請求項５に記載の行動制御システム。 【請求項７】 ユーザの状況を示す状況情報を収集する収集部と、 前記収集部により収集された状況情報に応じた観光案内を、文章生成モデルを備えた電子機器がユーザに対して行うよう
1.068454	JP2024054658A	2024-04-12	JP2024155779	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	A63F13/56 ; G06F3/01 ; G06N3/008 ; G06N3/0475	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの執行に対して適切な行動をゲームキャラクタに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動をさらにユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又は人物の感情を判定する感情決定部と、ユーザとゲームキャラクタとの対話を行う対話実行部と、を含む。対話実行部は、ユーザ状態及びユーザの感情に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はユーザ状態に応じたゲームキャラクタの反応とに対応するゲームキャラクタの行動内容を決定する対話決定部と、を含む。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又は人物の感情を判定する感情決定部と、 前記ユーザと前記ゲームキャラクタとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、前記ユーザの感情又は前記人物の感情に応じて前記ゲームキャラクタの行動内容を決定する対話決定部と、を含む 行動制御システム。
1.068454	JP2024054661A	2024-04-12	JP2024155561	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008 ; G06F3/01 ; A63H11/00 ; G06N3/0475	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの執行に対して適切な行動を人形に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動をさらにユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、ユーザの感情又は人物の感情を判定する感情決定部と、ユーザと人形とを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又は人形の感情とに対応する人形の行動内容を決定する行動決定部と、を含む。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの感情又は人物の感情を判定する感情決定部と、 前記ユーザと人形とを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、前記ユーザの感情又は前記人形の感情とに対応する前記人形の行動内容を決定する行動決定部と、を含む 行動制御システム。
1.068454	JP2024054722A	2024-04-12	JP2024152707	2024-10-25	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06F3/16 ; G10L15/22 ; G10L13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対するロボットの行動内容を決定する対話決定部と、を含む。対話決定部は、前記ユーザの感情又は前記ロボットの感情に基づいて、前記ユーザの行動に対応する前記ロボットの行動内容を決定する。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対する 動内容を決定する対話決定部と、 前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに基づいて、前記ユーザの行動に対応する前記ロボットの行動内容を記憶する記憶部と、 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、前記ユーザが前記ロボットに発話する前に、前記ユーザに対して前記行動決定部で決定した前記予測の 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ロボットは、あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される。 請求項１又は請求項２に記載の行動制御システム。
1.068454	JP2024054723A	2024-04-12	JP2024152708	2024-10-25	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対するロボットの行動内容を決定する対話決定部と、を含む。対話決定部は、前記ユーザの感情又は前記ロボットの感情に基づいて、前記ユーザの行動に対応する前記ロボットの行動内容を決定する。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対する 動内容を決定する対話決定部と、 前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに基づいて、前記ユーザの行動に対応する前記ロボットの行動内容を記憶する記憶部と、 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される。 請求項１記載の行動制御システム。
1.068454	JP2024054724A	2024-04-12	JP2024152709	2024-10-25	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008 ; G06F3/01 ; G06F16/908	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対するロボットの行動内容を決定する対話決定部と、を含む。対話決定部は、前記感情決定部が決定した前記ユーザの感情又は前記ロボットの感情の後かに応じて、前記対話機能に基づいて当該それぞれの行動内容を決定する。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対する 動内容を決定する対話決定部と、 前記対話決定部は、前記感情決定部が決定した前記ユーザの感情又はロボットの感情に応じて前記ロボットの行動内容を変更する、前記対話機能に基づいて当該それぞれの行動内容を決定する請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される請求項１に記載の行動制御システム。
1.068454	JP2024054725A	2024-04-12	JP2024152710	2024-10-25	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008 ; G06F3/01 ; G06F16/9035	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対するロボットの行動内容を決定する対話決定部と、を含む。対話決定部は、ユーザの行動、ユーザの感情、及びロボットの感情に応じ、ロボットがロボットタクシーを呼ぶ行動内容を決定する。対話決定部は、ユーザ状態及び対話履歴に応じ、ロボットがロボットタクシーを呼ぶ行動内容を変更するか否かを決定する。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対するロボットの行動内容を決定する対話決定部と、 前記対話決定部は、ユーザの行動、ユーザの感情、及びロボットの感情に応じ、ロボットがロボットタクシーを呼ぶ行動内容を決定する、前記対話機能に基づいて当該それぞれの行動内容を決定する請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される請求項１に記載の行動制御システム。
1.068454	JP2024054726A	2024-04-12	JP2024152711	2024-10-25	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G06F16/335 ; G10L15/10 ; G10L25/63 ; G10L15/18 ; G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対するロボットの行動内容を決定する対話決定部と、を含む。前記対話機能は、前記ユーザの感情又は前記ロボットの感情に基づいて、前記ユーザの行動に対応する前記ロボットの行動内容を決定する。前記対話決定部は、発話モデルが用いて発話内容を決定する。前記発話モデルは、ユーザの発話と、ロボットの感情と、前記ユーザの行動と、ロボットの行動と、を含む学習データに基づいて、前記発話内容を決定する。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対するロボットの行動内容を決定する対話決定部と、 前記対話決定部は、発話モデルが用いて発話内容を決定する場合、前記発話モデルは、ユーザの感情と、ロボットの感情と、前記ユーザの行動と、ロボットの行動と、を含む学習データに基づいて、前記発話内容を決定する、 ことを特徴とする行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される請求項１に記載の行動制御システム。
1.068454	JP2024054727A	2024-04-12	JP2024152712	2024-10-25	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム	G09N3/008 ; G06F3/01 ; G06F16/9035	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対するロボットの行動内容を決定する対話決定部と、を含む。前記対話機能は、前記ユーザの感情、前記ロボットの感情、及び前記ユーザの行動の少なくとも１つを履歴データに含む、前記履歴データに基づいて前記対話機能により前記ユーザの行動に対する前記行動内容を決定する。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの感情又はロボットの感情を判定する感情決定部と、 ユーザとロボットとを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの行動と、ユーザの感情又はロボットの感情とに対する 動内容を決定する対話決定部と、 前記対話決定部は、前記ユーザの感情、前記ロボットの感情、及び前記ユーザの行動の少 と、 前記履歴データに基づいて前記対話機能により前記ユーザの行動に対する前記行動内容を決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記ロボットは、あいてるみに提案され、又はあいてるみに提案された制御対象機器に無線又は有線で接続される

1.098454	JP2024056810A	2024-04-12	JP2024155781	2024-10-31	0000-01-01	0000-01-01	電子機器	G06Q40/10 ; G06F3/16 ; G06F3/01 ; G06Q20/10	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、車両を利用するユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する危険な運転を回避可能となるように自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部。 【選択図】図2	【請求項１】 車両を利用するユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動に対応する危険な運転を回避可能となるように自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部。 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 前記危険な運転に対応する前記ユーザの行動を認識した場合、前記ユーザの感情を落ち着ける又は高める行動を決定する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 少なくとも速度超過、信号無視、又は煽り運転に対応する前記ユーザの行動を認識した場合、前記ユーザの感情を落ち着 請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 少なくとも居眠運転、脇見り運転、又は体調不良に対応する前記ユーザの行動を認識した場合、前記ユーザの感情を高め 請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記ユーザの行動に基づいて休憩、受診、又は緊急停止を要する状況であると判断される場合に、前記車両を前記休憩、 する、あるいは、前記車両を安全な場所へ緊急停止させる前記自動運転制御を実行する。 請求項１に記載の電子機器。
1.098454	JP2024056811A	2024-04-12	JP2024155782	2024-10-31	0000-01-01	0000-01-01	電子機器	G06N3/004 ; G06F3/16 ; G06F3/01 ; G06N3/008	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、ユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動、および、ユーザとの共有時間に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動、および、前記ユーザとの共有時間に対応する自身の行動を決定し、 制御対象を制御する制御部 を備える、電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、前記共有時間が所定時間以上となる前記ユーザに対して、前記共有時間に対応する自身の行動を決定する 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御対象機器は、 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.098454	JP2024056812A	2024-04-12	JP2024155783	2024-10-31	0000-01-01	0000-01-01	電子機器	G06Q10/0 ; G06F3/16 ; G06F3/01 ; B60W50/08 ; B60W60/00 ; G01C21/34 ; G06Q20/10	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、車両を利用するユーザの感情及び状況を認識し、認識したユーザの感情及び状況に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて車両を走行制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図2	【請求項１】 車両を利用するユーザの感情及び状況を認識し、認識した前記ユーザの感情及び状況に対応する自身の行動を決定し、決 制御対象を含む制御対象を制御する制御部。 を備える、電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、前記車両の自動運転制御を実行可能に設けられ、認識した前記ユーザの感情及び状況に応じて前記ユーザが少なくとも有 前記自動運転制御を実行する。 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 少なくとも前記ユーザの発話に基づいて含くべき状況を認識した場合に、前記時間で目的地へ到着可能となるルート探索 請求項２に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 少なくとも前記ユーザの発話又は車室内画像に基づいて前記ユーザの一人が病人又は妊婦である状況を認識した場合に、 かかない走行が可能となるルート探索を含む前記自動運転制御を実行する。 請求項３に記載の電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記病人又は前記妊婦が苦急の対応を要する状況を認識した場合に、最短時間で医療施設へ到着可能となるルート探索を 請求項４に記載の電子機器。 【請求項６】 前記制御部は、 少なくとも情況把握の解決情報の検索結果に基づいて走急のより場所を通過する状況を認識した場合に、前記ユーザが車 際定の速度よりも遅い速度で走行する前記自動運転制御を実行する。 請求項３に記載の電子機器。 【請求項７】 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される。 請求項１に記載の電子機器。
1.098454	JP2024056820A	2024-04-12	JP2024155784	2024-10-31	0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム	G01C21/34 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06N3/008 ; G06T19/00(2011.01) ; G16Y10/40 ; G16Y20/20 ; G16Y40/10	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの状況に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】制御システムは、ユーザの感情及びユーザの感情値を決定するユーザ感情決定部と、ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、ユーザの感情値及びロボットの感情値の少なくとも一方と、ユーザと前記ロボットとの対話させる対話機能を有する対話生成モデルによって取得した情報とに基づいて、ロボットの行動を決定する行動決定部と、行動決定部は、ロボットにユーザに提案する自転車のタイヤルートを決定する。 【選択図】図5	【請求項１】 自転車に適用されるロボットの行動制御システムであって、 ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、 ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、 前記ユーザの感情値及び前記ロボットの感情値の少なくとも一方と、前記ユーザと前記ロボットとの対話させる対話機能を した情報とに基づいて、前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、 前記行動決定部は、 前記ロボットと前記ユーザに提案する前記自転車の走行ルートを決定する、行動制御システム。 【請求項２】 前記ユーザと前記走行ルートに従って、前記ロボットの周囲による前記ルート案内を実施する行動制御部を備えた、請求項１に記 行動制御システム。 【請求項３】 前記行動制御部は、 走行中、前記ロボットの発話による走行スピードに関する注意喚起を実施する、請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定部は、 文章生成モデルによって取得した、前記ユーザの走行ルートに関する好みについての情報に基づいて、前記自転車の走行 的ハイウルト等に前記ロボットの行動制御システム。 【請求項５】 前記自転車のタイヤの空気圧測定器、温度計、湿度計、及び風力計の少なくとも１つを含むセンサ部を備え、 前記行動決定部は、 前記センサ部によるタイヤの空気圧、周囲の気温、および天候の少なくとも１つに基づいて、前記ロボットの行動を決定する、 置の行動制御システム。 【請求項６】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求 行動制御システム。
1.098454	JP2024056821A	2024-04-12	JP2024156820	2024-11-06	0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; H04L67/02	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの状況に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】ブラウザに選択されるロボットの行動制御システムであって、ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、ユーザの感情値及びロボットの感情値の少なくとも一方と、ユーザとロボットとが話をする対話機能を有する対話生成モデルによって取得した情報とに基づいて、ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、行動決定部は、ロボットがユーザに提案する、ブラウザ上で閲覧しているサイトにおける行動内容を決定する。 【選択図】図3	【請求項１】 ブラウザに選択されるロボットの行動制御システムであって、 ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、 ロボットの感情を示す感情値を決定するロボット感情決定部と、 前記ユーザの感情値及び前記ロボットの感情値の少なくとも一方と、前記ユーザと前記ロボットとが対話をする対話機能を した情報とに基づいて、前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を備え、 前記行動決定部は、 前記ロボットと前記ユーザに提案する、前記ブラウザ上で閲覧しているサイトにおける行動内容を決定する、行動制御シ 【請求項２】 前記ブラウザ上で閲覧しているサイトにおける行動内容が変更されたことを検出する検出部を備え、 前記ユーザの感情及び前記ロボットの感情の少なくとも一方と、前記文章生成モデルによって取得した情報とに基づいて、 前記行動決定部は、 前記ユーザの状況、及び前記ユーザが使用する前記ブラウザの閲覧している前記サイトの内容に基づいて、前記ユーザ した場合には、前記ユーザの感情値及び前記ロボットの感情値の少なくとも一方と、前記文章生成モデルによって取得した 決定する、請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ユーザの状況がポジティブであると判断された場合に、前記ブラウザ上で閲覧しているサイトにおける行動内容を実 前記行動決定部は、 前記行動内容が実施されている間に、前記ユーザの状況または前記ロボットの感情の変化が検知された場合には、前記感 で閲覧しているサイトにおける別の行動内容を決定する、請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ロボット感情決定部は、前記ブラウザがとした前記サイトとの通信状況に基づいて、前記ロボットの感情値を決定す る。 【請求項５】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求 行動制御システム。
1.098454	JP2024056846A	2024-04-12	JP2024155863	2024-11-08	0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06Q50/26	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】考えしも事象に応じた適切な情報を出力する。 【解決手段】行動制御システムは、所定の事象の発生を検知する検知部と、検知部により検知された事象に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器のユーザに対して出力するように制御する出力制御部と、を含む。 【選択図】図2	【請求項１】 所定の事象の発生を検知する検知部と、 前記検知部により検知された事象に応じた情報を、文章生成モデルを備えた電子機器がユーザに対して出力するように制 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記ユーザの状況を示す状況情報を収集する収集部 をさらに含み、 前記出力制御部は、 前記状況情報に応じた前記情報を、前記電子機器が出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記検知部は、 気象の発生を検知し、 前記出力制御部は、 考えした災害に応じた前記情報を、前記電子機器が出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記出力制御部は、 考えした事象に対する対処に関する前記情報を、前記電子機器が出力するように制御する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記電子機器は、ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の行動制御システム。
1.098454	JP2024056847A	2024-04-12	JP2024155864	2024-11-08	0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム	G06F3/01 ; G06N3/008 ; G06F40/58 ; G06F40/44	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの状況に応じた適切な応答を出力する。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザから検出した検出情報に基づいて、当該ユーザの状態を認識する認識部と、認識部により認識されたユーザの状態に応じて、文章生成モデルを備えた電子機器にユーザに対する応答を出力制御部と、を含む。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザから検出した検出情報に基づいて、当該ユーザの状態を認識する認識部と、 前記認識部により認識された前記ユーザの状態に応じて、文章生成モデルを備えた電子機器に前記ユーザに対する応答を する出力制御部とを含む行動制御システム。 【請求項２】 前記認識部は、 前記検出情報に基づいて、前記ユーザの感情を認識し、 前記出力制御部は、 前記ユーザの感情に応じて、前記電子機器に前記ユーザに対する応答を出力させる 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記出力制御部は、 前記検出情報の履歴と、前記ユーザの状態とに応じて、前記電子機器に前記ユーザに対する応答を出力させる 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記認識部は、 前記検出情報に基づいて、前記ユーザが所定状態での経過にあったかを認識し、 前記出力制御部は、 前記ユーザが目的地までの経路に迷っている場合、前記電子機器に当該経路の案内に関する応答を出力させる 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記出力制御部は、 前記検出情報に応じて、前記電子機器に前記経路の案内に関する応答を出力させる 請求項４に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記出力制御部は、 前記検出情報に基づく前記ユーザの感情に応じて、前記電子機器に前記経路の案内に関する応答を出力させる 請求項４に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記出力制御部は、 前記ユーザの状態に応じた動引対象の提案に関する応答を前記電子機器に出力させる 請求項１に記載の行動制御システム。 【発明の名称】
1.098454	JP2024056871A	2024-04-12	JP2024155955	2024-11-08	0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム	G16H80/00 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06N3/006	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの状態に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザを模倣したディスプレイ機能を有するユーザ装置に適用される電子機器の行動制御システムであって、ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、電子機器の感情を示す感情値及び電子機器の感情値の少なくとも一方と、ユーザと電子機器とが話をする対話機能を有する文章生成モデルによって取得した情報とに基づいて、電子機器の行動を決定する行動決定部と、を備え、行動決定部は、電子機器がユーザに提案するウェルネス・コンテンツを決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザを模倣したディスプレイ機能を有するユーザ装置に適用される電子機器の行動制御システムであって、 ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、 前記電子機器の感情を示す感情値及び前記電子機器と前記ユーザとが話をする電子機器感情決定部と、 前記ユーザと前記電子機器とが対話をする文章生成モデルによって取得した情報とに基づいて、前記電子機器の行動を決定する行動決定部と、を備え、 前記行動決定部は、 前記ユーザの状態、及び前記ユーザが使用する前記電子機器の感情値の少なくとも一方と、前記ユーザと前記電子機器 した場合には、前記ユーザの感情値及び前記電子機器の感情値の少なくとも一方と、前記文章生成モデルによって取得した ス・コンテンツを決定する。 【請求項２】 前記ユーザの反応がポジティブであると判断された場合に、前記ウェルネス・コンテンツを前記ユーザ装置に提供する行 記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記電子機器はぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求 行動制御システム。
1.098454	JP2024056874A	2024-04-12	JP2024155956	2024-11-08	0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム	G06Q10/00 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06N3/006	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの状況に対して適切な行動をロボットに実行させる。 【解決手段】実行部アプリケーションに適用される電子機器の行動制御システムであって、ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、電子機器の感情を示す感情値及び電子機器の感情値の少なくとも一方と、ユーザと電子機器とが話をする対話機能を有する文章生成モデルによって取得した情報とに基づいて、電子機器の行動を決定する行動決定部と、を備え、行動決定部は、電子機器がユーザに提案するタスクに関するアドバイスを決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 実行部アプリケーションに適用される電子機器の行動制御システムであって、 ユーザの感情を示す感情値を決定するユーザ感情決定部と、 電子機器の感情を示す感情値を決定する電子機器感情決定部と、 前記ユーザと前電子機器とが対話をする文章生成モデルによって取得した情報とに基づいて、前記ユーザと前記電子機器 した情報とに基づいて、前記電子機器の行動を決定する行動決定部と、を備え、 前記行動決定部は、前記電子機器が前記ユーザに提案するアドバイスを決定する、行動制御システム。 【請求項２】 前記電子機器が前記アドバイスが提案されたユーザの状態を認識するユーザ状態認識部をさらに備え、 前記行動決定部は、 前記ユーザの状態、及び前記ユーザ感情決定部によって決定された前記ユーザの感情値に基づいて、前記ユーザ した場合には、前記ユーザの感情値及び前記電子機器の感情値の少なくとも一方と、前記アドバイスによって取得した イスを決定する、請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ユーザの反応がポジティブであると判断された場合に、前記実行アドバイスに基づく助言を実現する行動制御部をさ 前記行動制御部は、 前記実行アドバイスが提供された後に、前記電子機器の感情の変化が検知された場合には、前記感情の変化に基づき、前 実施形態に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記電子機器はぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求 行動制御システム。
1.098454	JP2024056887A	2024-04-12	JP2024155785	2024-10-31	0000-01-01	0000-01-01	電子機器	G06N3/004 ; G06F3/16 ; G06F3/01	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、インターネットブラウザを利用するユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、決定した自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図2	【請求項１】 インターネットブラウザを利用するユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動に対応する自身の行動を決定し、 制御対象を制御する制御部 を備える、電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 前記ユーザが前記インターネットブラウザを利用してウェブページを閲覧する前記行動を認識した場合、前記ユーザの感 に前記の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 前記ユーザが興味関心を示す前記ウェブページの閲覧を提案する、請求項２に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 前記ユーザが興味関心を示す前記ウェブページの更新を通知する、請求項２に記載の電子機器。 【請求項５】 前記制御部は、 前記ウェブページを閲覧した前記ユーザの感情に基づき、関連する前記ウェブページの閲覧を提案する、請求項２に記載 【請求項６】 前記制御部は、 閲覧時に前記ユーザが不快になる前記ウェブページについては、前記ユーザの閲覧前に警告する、請求項２に記載の電子 【請求項７】 前記電子機器は、 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される 請求項１に記載の電子機器。
1.098454	JP2024056949A	2024-04-12	JP2024155786	2024-10-31	0000-01-01	0000-01-01	電子機器	G06N3/008 ; G06F3/16 ; G06F3/01	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、同一空間に存在する複数ユーザの感情を分析し、前記分析した各ユーザの感情に基づいて、ユーザ間の相互作用により起こる出来事を予測する予測部を備える。 【選択図】図2	【請求項１】 同一空間に存在する複数ユーザの感情を分析し、前記分析した各ユーザの感情に基づいて、ユーザ間の相互作用により起 る電子機器。 【請求項２】 前記予測部は、 前記分析した各ユーザの感情と、ユーザ間の相互作用とを、予め学習されたニューラルネットワークに入力し、ユーザ間 解する。 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記予測部は、 前記分析した各ユーザの感情を用いて、肯定的な感情を持つユーザ間の相互作用により起こる出来事を予測する。 請求項１に記載の電子機器。 【請求項４】 前記予測部は、 前記分析した各ユーザの感情を用いて、相反する感情を持つユーザ間の相互作用により起こる出来事を予測する。 請求項１に記載の電子機器。 【請求項５】 前記予測した出来事に対する自身の行動を決定し、決定した前記自身の行動に基づいて制御対象を制御する制御部 を備える請求項１に記載の電子機器。 【請求項６】 前記制御部は、 前記予測した出来事が起こるよう行動を決定する。 請求項５に記載の電子機器。 【請求項７】 前記制御部は、 前記予測した出来事が起こらないよう行動を決定する。 請求項５に記載の電子機器。 【請求項８】 前記電子機器は、 ぬいぐるみに搭載され、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続される。 請求項１に記載の電子機器。
1.178525	JP2024564130A	2024-04-11	JP2024151328	2024-10-24	0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム	G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06N5/022 ; G06F16/90 ; A63H11/00	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの状況に対して適切な行動を電子機器に実行させる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの感情及び電子機器の感情を判定する感情決定部と、前記ユーザの感情及び前記電子機器の感情と、行動決定モデルとを用いて、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する行動決定部と、を含む。前記感情決定部は、特定のマッピング方法に従い、前記ユーザの感情及び前記電子機器の感情を決定する。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの感情及び電子機器の感情を判定する感情決定部と、 前記ユーザの感情及び前記電子機器の感情と、行動決定モデルとを用いて、前記電子機器の行動を決定する行動決定部と、 前記感情決定部は、特定のマッピング方法に従い、前記ユーザの感情及び前記電子機器の感情を決定する、 行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記ユーザの感情及び前記電子機器の感情に応じて予め定められた情報又はジェスチャーを、前記電 前記行動制御システム。 【請求項３】 前記ユーザを含むユーザ状態を認識する状態認識部を更に含み、 前記行動決定部は、 前記ユーザ状態、前記電子機器の感情、又は前記ユーザ状態と、前記行動決定モデルとを用いて、前記ユーザの行動に 前記電子機器の行動を決定する、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情が決定されてから、前記ユーザの行動に対応する行動として決定された前記電 の間に、前記電子機器の行動を予測部の行動として、前記情報又はジェスチャーを決定する請求項２記載の行動制御システム 【請求項４】 前記電子機器はロボットである請求項１記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する文章生成モデルである、 前記行動決定部は、前記ユーザの感情又は前記ロボットの感情を表すテキストと、前記ロボットの行動を実現するテキス し、前記文章生成モデルに入力することで、前記ロボットの行動を決定する請求項４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記ロボットは、ぬいぐるみに搭載された、又はぬいぐるみに搭載された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請 行動制御システム。 【請求項７】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するためのエージェントである請求項４又は５記載の行動制御システム。

1.232023	JP2024064134A	2024-04-11	JP2024151329	2024-10-24	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム及び学習用データの生成方法	G06N3/008 ; G06F30/1 ; G06F30/16 ; G06N3/0472 ; G06N5/02 ; G05B19/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ユーザの行動に対して適切な行動を電子機器に実行させる行動制御システム及び学習用データの生成方法を提供する。【解決手段】行動制御システムにおいて、ロボット１００は、ユーザの感情及び電子機器の感情を判定する感情決定部と、前記ユーザの感情及び前記電子機器の感情と、行動モデルとを用いて、前記電子機器の動作を決定する行動決定部と、を備える。【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの感情及び電子機器の感情を判定する感情決定部と、 前記ユーザの感情及び前記電子機器の感情と、行動決定モデルとを用いて、前記電子機器の行動を決定する行動決定部と、 を備える電子機器。 【請求項２】 前記感情決定部において判定された前記ユーザの感情の遷移に基づいて、前記ユーザの感情の傾向を推定する感情推定部を備え、 前記行動決定部は、前記感情推定部にて推定された前記ユーザの感情の傾向をさらに用いて、前記電子機器の行動を決定する、 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記感情決定部は、前記ユーザの感情及び学習した学習モデルを用いて、前記感情決定部が判定した前記ユーザの感情と前記電子機器の感情とを判定する請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定部は、前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情に応じてそれぞれあらかた情報又はジェスチャーを、前記電子機器の行動制御システム。 【請求項５】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識する状態認識部を更に備み、 前記行動決定部は、 前記ユーザの感情、前記電子機器の感情、又は前記ユーザ状態と、前記行動決定モデルとを用いて、前記ユーザの行動に対する前記電子機器の行動を決定する、 前記ユーザの感情又は前記電子機器の感情が正負どちらの感情であるかを、前記ユーザの行動に対応する行動として決定された前記電子機器の行動に、前記電子機器が行う予備的な行動として、前記情報又はジェスチャーを決定する請求項４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記電子機器はロボットである請求項１記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記行動決定モデルは、対話機能を有する定義生成モデルである、 前記行動決定部は、前記ユーザの感情又は前記ロボットの感情を表すテキストと、前記ロボットの行動を質問するテキストと、前記ユーザの行動に対する前記ロボットの行動を表すテキストと、前記定義生成モデルの出力に基づいて、前記ロボットの行動を決定する請求項６記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記ロボットは、あいくるみに複載され、又は組いぐるみに着脱された制御対象機器に無線又は有線で接続されている請求項６記載の行動制御システム。 【請求項９】 前記ロボットは、前記ユーザと対話するための少なくとも１つのエージェントである請求項８又は９記載の行動制御システム。
1.198304	JP2024564188A	2024-04-11	JP2024155774	2024-10-31	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	電子機器	G06F3/01 ; G06N3/008 ; G10L15/22	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】適切な行動を実行すること。 【解決手段】実施形態に係る電子機器は、ユーザの行動を認識し、認識したユーザの行動とユーザに関する情報とに基づいて更新された履歴データを用いて、各条の行動を決定し、決定した各条の行動に基づいて制御対象を制御する制御部を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動を認識し、認識した前記ユーザの行動と前記ユーザに関する情報とに基づいて更新された履歴データを用いて、各条の行動に基づいて制御対象を制御する制御部。 を備える電子機器。 【請求項２】 前記制御部は、 前記ユーザに関する情報として、該ユーザの経験に関する情報または該ユーザの属性情報の少なくともどちらか一方が変化した場合、前記履歴データを更新する、 請求項１に記載の電子機器。 【請求項３】 前記制御部は、 前記ユーザの経験に関する情報として、五感を通じて感知した該ユーザの経験と該ユーザの感情とが関連付けられた情報に対応する履歴データを更新する、 請求項２に記載の電子機器。 【請求項４】 前記制御部は、 前記ユーザの氏名、年齢、性別、興味、関心、趣味、志向、ライフスタイル、パーソナリティ、宗教、職歴、居住地、所属コミュニティ、所属組織、資格、スキル、価値観、信条、性格、行動傾向、癖、ライフイベント、ライフステージ

6.92486	JP6203995573A	2023-06-09	JP6324176781	2024-12-19	0000-01-01		0000-01-01	制御システム及びプログラム	G06N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】記憶した情報を、当該情報に対応付けた感情に応じて出力すること。 【解決手段】実施形態に係る制御システムは、ロボットの行動を制御する制御システムであって、感情決定部と、記憶部と、出力制御部とを備える。感情決定部は、ユーザまたは周囲の状況とセンサによって検出された情報のうちの少なくとも一部に基づいて、ユーザまたはロボットの一方又は両方の感情を決定する。記憶部は、決定したユーザまたはロボットの一方又は両方の感情を示す情報を、センサによって検出された情報と対応付けて、当該センサによって検出された情報を記憶する。出力制御部は、記憶部に記憶された情報とロボットで出力する際に、当該情報に対応付けられた感情に応じてロボットの行動及び当該情報の出力タイミングの一方又は両方を変更する制御を行う。 【選択図】図2	【請求項１】 ロボットの行動を制御する制御システムであって、 ユーザまたは周囲の状況とセンサによって検出された情報のうちの少なくとも一部に基づいて、前記ユーザまたは前記ロボットの一方又は両方の感情を決定する感情決定部と、 決定した前記ユーザまたは前記ロボットの一方又は両方の感情を対応付けて、前記センサによって検出された情報を記憶する記憶部と、 前記記憶部に記憶された情報を前記ロボットで出力する際に、当該情報に対応付けられた感情に応じて前記ロボットの行動及び当該情報の出力タイミングの一方又は両方を変更する制御を行う出力制御部と、 を備える制御システム。 【請求項２】 前記感情決定部は、前記ユーザまたは前記ロボットの一方又は両方の感情の強さを決定し、 前記記憶部は、決定した感情の強さを対応付けて、前記センサによって検出された情報のうちの少なくとも一部を前記感情の強さに応じて記憶し、 前記出力制御部は、強い感情が対応付けられた情報を優先して出力する制御を行う、 請求項１に記載の制御システム。 【請求項３】 前記感情決定部は、前記ユーザまたは前記ロボットの一方又は両方の感情の強さを決定し、 前記記憶部は、決定した感情の強さを対応付けて、前記センサによって検出された情報のうちの少なくとも一部を前記感情の強さに応じて記憶し、 前記出力制御部は、強い感情が対応付けられた情報を優先して、強い感情が対応付けられた情報をどしずつ出力するように制御を行う、 請求項１に記載の制御システム。 【請求項４】 前記出力制御部は、強い感情が対応付けられた情報を前記ロボットから出力する際、周囲の状況をセンサによって検出し、 ロボットの行動及び当該情報の出力タイミングの一方又は両方を制御する 請求項１に記載の制御システム。 【請求項５】 前記記憶部は、周辺情報、暑い、気温、湿度、快適情報、天候、周囲の人数、周囲の人の表情、周囲の人の感情のいずれかを記憶する 請求項１に記載の制御システム。 【請求項６】 前記記憶部に記憶した情報を、当該情報を記憶したタイミングからの時間の経過とともに、記憶した情報を曖昧化するようにさらに変える請求項１に記載の制御システム。 【請求項７】 前記記憶部に記憶した情報を、当該情報を記憶したタイミングからの時間の経過とともに、記憶した情報に対応付けた感情に応じて
6.92486	JP6203995581A	2023-06-09	JP6324176783	2024-12-19	0000-01-01		0000-01-01	制御システム、システム及びプログラム	G06T7/00 | G06N3/008 | G06V10/82	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】感情に応じてデータを適切に記憶すること。 【解決手段】実施形態に係る制御システムは、ロボットの行動を制御する制御システムであって、記憶制御部と、切換制御部とを備える。記憶制御部は、センサによって連続的に検出された情報のうちの一部を取得して、第１記憶形式の情報又は第２記憶形式の情報よりも第２記憶形式の情報を生成して記憶させる。切換制御部は、第１記憶形式の情報を生成させている場合に、ロボットまたはユーザの感情が閾値を超えた場合に、記憶制御部による記憶形式を、第１記憶形式から第２記憶形式に切り換える。 【選択図】図2	【請求項１】 ロボットの行動を制御する制御システムであって、 センサによって連続的に検出された情報のうちの少なくとも一部を取得して、第１記憶形式の情報又は第２記憶形式の情報を生成して記憶させる記憶制御部と、 前記第１記憶形式の情報を生成させている場合に、前記ロボットまたはユーザの感情が閾値を超えた場合に、前記記憶制御部による記憶形式を前記第１記憶形式から前記第２記憶形式に切り換える切換制御部と を備える制御システム。 【請求項２】 前記感情決定部は、 前記閾値を超える前記ユーザの感情が前記ロボットに伝播した場合に、前記記憶形式を、前記第１記憶形式から前記第２記憶形式に切り換える 請求項１に記載の制御システム。 【請求項３】 前記感情決定部は、 前記閾値を超える前記ユーザの感情が前記ユーザに伝播した場合に、前記記憶形式を、前記第１記憶形式から前記第２記憶形式に切り換える 請求項１に記載の制御システム。 【請求項４】 前記感情決定部は、 前記第１記憶形式から前記第２記憶形式に切り換える際のトリガとシチュエーションに応じて切り換える 請求項１に記載の制御システム。 【請求項５】 前記記憶制御部は、 前記第２記憶形式の情報にタグ付けを行って記憶させる 請求項１に記載の制御システム。 【請求項６】 タグ付けされる情報は、 測定情報、匂い、気温、湿度、快適情報、天候、周囲の人数、表情および感情に関する情報を少なくとも１つ含む 請求項５に記載の制御システム。 【請求項７】 制御サーバーを含む前記第２記憶形式の情報をサーバから受信し、受信した前記第２記憶形式の情報に含まれる前記時間情報に基づいて、 第２記憶形式を段階的な記憶をさらに変える 請求項１に記載の制御システム。
6.92486	JP6203995668A	2023-06-09	JP6324176842	2024-12-19	0000-01-01		0000-01-01	制御システム及びプログラム	G06N3/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】対応付けた感情に応じて情報を適切に記憶すること。 【解決手段】実施形態に係る制御システムは、ロボットの行動を制御する制御システムであって、感情決定部と、記憶部と、保存制御部とを備える。感情決定部は、ユーザまたは周囲の状況とセンサによって検出された情報のうちの少なくとも一部に基づいて、ユーザまたはロボットの一方又は両方の感情を決定する。記憶部は、決定したユーザまたはロボットの一方又は両方の感情を示す情報を、センサによって検出された情報と対応付けて記憶する。保存制御部は、記憶部に記憶された情報に対応付けた感情に応じて当該情報の保存期間を制御する。 【選択図】図2	【請求項１】 ロボットの状態を制御する制御システムであって、 ユーザを連続的に検出するセンサによって検出された情報のうちの少なくとも一部に基づいて、前記ユーザおよび前記ロボットの一方又は両方の感情を決定する感情決定部と、 前記センサによって検出された情報を記憶する記憶部と、 前記記憶部に記憶された情報に対応付けた感情に応じて当該情報の保存期間を制御する保存制御部と、 を備える制御システム。 【請求項２】 前記保存制御部は、強い感情が対応付けられた情報を長期間保存し、弱い感情が対応付けられた情報を短時間保存するよう制御を行う、 請求項１に記載の制御システム。 【請求項３】 前記保存制御部は、強い感情が対応付けられた情報であっても、時間の経過が遅くした場合、遅延していない場合よりも、 請求項１に記載の制御システム。 【請求項４】 前記記憶部は、周辺情報、暑い、気温、湿度、快適情報、天候、周囲の人数、周囲の人の表情、周囲の人の感情のいずれかを記憶する 請求項１に記載の制御システム。 【請求項５】 前記記憶部に記憶した情報を、当該情報を記憶したタイミングからの時間の経過とともに、記憶した情報を曖昧化するようにさらに変える請求項１に記載の制御システム。 【請求項６】 前記記憶部に記憶した情報を、当該情報を記憶したタイミングからの時間の経過とともに、記憶した情報に対応付けた感情に応じて 曖昧度 さらに変える請求項１に記載の制御システム。 【請求項７】 ロボットの状態を制御するプログラムであって、 ユーザを連続的に検出するセンサによって検出された情報のうちの少なくとも一部に基づいて、前記ユーザおよび前記ロボットの一方又は両方の感情を決定した前記ユーザおよび前記ロボットの一方又は両方の感情を対応付けて、前記センサによって検出された情報のうちの少なくとも一部を対応付けた感情に応じて当該情報の保存期間を制御することと、 をコンピュータに実行させるプログラム。
6.924733	JP2023095024A	2023-06-08	JP6324176472	2024-12-19	0000-01-01		0000-01-01	制御システム、制御方法及び制御プログラム	G06F3/01 | B25J11/00 | H03H17/00 | G06N3/02	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】データを記録する際のロボットの行動を感情に応じて適切に制御すること。 【解決手段】実施形態に係る制御システムは、ロボットの行動を制御する制御システムであって、記録制御部と、動作決定部と、を備える。記録制御部は、センサによって連続的に検出されたセンサ情報のうちの一部を取得して、第１記録形式の情報又は第２記録形式の情報を生成して記録させる。動作決定部は、ロボットの感情を表す感情値、又は前記センサによって検出された情報を基に、感情値を制御するためのロボットの動作を決定する。 【選択図】図１７	【請求項１】 ロボットの行動を制御する制御システムであって、 センサによって連続的に検出された情報のうちの少なくとも一部を取得して情報を生成し、生成した情報を記録させる記録制御部と、 前記ロボットの感情を表す感情値、又は前記センサによって検出された情報を基に、前記感情値を制御するための前記ロボットの動作を決定する動作決定部と、 を備える制御システム。 【請求項２】 前記動作決定部は、前記ロボットの感情を表す感情値、又は前記センサによって検出された情報が条件を満たす場合、前記ロボットの動作を決定する 請求項１に記載の制御システム。 【請求項３】 前記動作決定部は、前記ロボットの感情を表す感情値、又は前記センサによって検出された情報が条件を満たす場合、前記ロボットの動作を決定する 請求項１に記載の制御システム。 【請求項４】 前記動作決定部は、前記ロボットの感情を表す感情値、又は前記センサによって検出された情報が条件を満たす場合、前記感情値を制御するための前記ロボットの動作を決定する 請求項１に記載の制御システム。 【請求項５】 前記動作決定部は、前記感情値が閾値以上である場合、前記感情値を制御するための前記ロボットの動作を決定する 請求項１に記載の制御システム。 【請求項６】 前記動作決定部は、前記感情値の増加率が閾値以上である場合、前記感情値を制御するための前記ロボットの動作を決定する 請求項１に記載の制御システム。 【請求項８】 前記記憶制御部は、 前記未処理した情報に、周辺情報、匂い、気温、湿度、快適情報、天候、周囲の人数、表情及び感情に関する情報の少なくとも一つを 記憶させる 請求項１に記載の制御システム。
6.924606	JP2023094427A	2023-06-07	JP6324176142	2024-12-19	0000-01-01		0000-01-01	ロボットの制御システム、ロボットの制御プログラム	B25J11/008	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】複数の仕事様の仕事を直接的に実行することで、制御負担を軽減する。【解決手段】データ取得部７０は、ハンドシールの指先に取り付けられたセンサ部の検出データを取得し、照合部７２へ送出する。ピッキング対象物種類取得部８１は、ピッキングするべきごみに関する情報（ピッキング対象物情報）を取得し、検索部７４へ送出する。検索部７４は、対象物一意性検索データベース７３にアクセスして、ピッキングを指定されたお客物のごみ処理を読み出し、データ取得部７０から受けた属性情報との照合を行い、照合で一致した属性情報のお客物（ごみ）の位置座標（三次元座標）を特定し、ピッキング作業のための目標点の動作を制御する。ピッキングが指定されたごみをピッキングすることができる。【選択図】図１０	【請求項１】 対象物に対して実行する仕事様に必要なロボットシールをロボットに装着させ、当該ロボットを前記仕事様に応じた作業を行う ように制御する制御部と、 前記対象物から取得可能な複数の属性情報のうち仕事様に応じた属性情報を指定する属性情報指定部と、 前記指定された属性情報に基づいて、前記対象物を認識可能な複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記対象物を識別可能な識別情報を取得する識別情報取得部と、 前記取得された識別情報に基づいて、前記対象物の位置を推定する位置推定部と、 を有するロボットシステム。 【請求項２】 前記属性情報指定部は、 前記対象物の属性情報を複数指定し、 前記識別情報取得部は、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項３】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項４】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項５】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項６】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項７】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項８】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項９】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１０】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１１】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１２】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１３】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１４】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１５】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１６】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１７】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１８】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１９】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項２０】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項２１】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項２２】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項２３】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項２４】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項２５】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項２６】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項２７】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項２８】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項２９】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項３０】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項３１】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項３２】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項３３】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項３４】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項３５】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項３６】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項３７】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項３８】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項３９】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項４０】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項４１】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項４２】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項４３】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項４４】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項４５】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項４６】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項４７】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項４８】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項４９】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項５０】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項５１】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項５２】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項５３】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項５４】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項５５】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項５６】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項５７】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項５８】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項５９】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項６０】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項６１】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項６２】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項６３】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項６４】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項６５】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項６６】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項６７】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項６８】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項６９】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項７０】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項７１】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項７２】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項７３】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項７４】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項７５】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項７６】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項７７】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項７８】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項７９】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項８０】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項８１】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項８２】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項８３】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項８４】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項８５】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項８６】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項８７】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項８８】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項８９】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項９０】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項９１】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項９２】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項９３】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項９４】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項９５】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項９６】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項９７】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項９８】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項９９】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１００】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１０１】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１０２】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボットシステム。 【請求項１０３】 前記識別情報取得部は、 前記対象物の属性情報を複数指定する場合、 前記指定された複数の属性情報の組み合わせに対応した、前記識別情報を取得する、 請求項１に記載のロボット

0.923847	JP2023091119A	2023-06-01	JP2024173014	2024-12-12	0000-01-01		0000-01-01	自律飛行船舶	B63H25/04 | B63H9/04 | B63H21/17	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】バッテリの劣化、および、自治体への制御用の通知を抑制することができる自律飛行船舶を提供する。 【解決手段】実施形態に係る自律飛行船舶は、船体と、磁石と、電動推進部と、バッテリと、情報処理部と、制御部と、を備える。自律飛行船舶は、磁石と電動推進部との間に作用する磁力を用いて、バッテリの充電および放電を制御および磁力情報に基づいて、バッテリの残量が所定の残量以上になると判定した場合に、電動推進部の出力を最大にするように電動推進部を制御する。 【選択図】図１	【請求項１】 船体と、 前記船体に設置される磁石と、 前記船体の推進に設けられ、前記磁石の磁力線に基づき付与して前記船体を浮上させる電動推進部と、 前記電動推進部に電力を供給するバッテリと、 前記船体の周囲の電動推進部と前記磁石の位置とに基づいて、前記バッテリの残量が所定の残量以上になると判定した場合に、前記電動推進部の出力を最大にするように前記電動推進部を制御する、 情報処理装置と、 を備える自律飛行船舶。 【請求項２】 前記船体の推進に設けられ、前記磁石の磁力線に基づき付与して前記船体を浮上させる電動推進部と、 前記電動推進部に電力を供給するバッテリと、 前記船体の周囲の電動推進部と前記磁石の位置とに基づいて、前記バッテリの残量が所定の残量以上になると判定した場合に、前記電動推進部の出力を最大にするように前記電動推進部を制御する、 情報処理装置と、 を備える自律飛行船舶。 【請求項３】 前記船体の推進を行うスクリューを駆動する電気モータを備え、 前記電動推進部は、 前記電動推進部の出力を最大にしての統行中に、気象情報および海洋情報の変化に基づいて、前記バッテリの残量が前記所定の残量以上であると判定した場合、前記電気モータを駆動させる、 請求項１または請求項２に記載の自律統行船舶。
0.923847	JP2023091150A	2023-06-01	JP2024173035	2024-12-12	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム及びプログラム	G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させることが望ましい。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を認識するユーザ状態認識部と、ユーザ状態に基づいて、ユーザの価値を示す価値基準を決定し、かつ価値基準とユーザの行動とを関連付ける価値決定部と、価値基準及びユーザの状態に対応する行動を決定するための動決定部と、を含む。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動を含むユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 ユーザの行動と、及び前記ユーザ状態とに基づいて、ユーザの価値を示す価値基準を決定し、かつ前記価値基準と前記ユーザの状態とを関連付ける価値決定部と、 前記価値基準及び前記ユーザの状態に対応する行動を決定する行動決定部と、 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記価値決定部は、複数の前記ユーザの状態と前記ユーザの各々の前記価値基準とを関連付けることにより、複数の前記価値基準の分布を生成する処理であって、前記ユーザの状態の変化に応じて前記分布を変化させる処理を実行する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定部は、前記価値基準の絶対値が閾値以上である場合に行動を決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ユーザ状態に基づいて、前記ユーザの行動分類を認識するする前記認識部を更に備え、 前記行動決定部は、前記ユーザの行動分類にごとに行動を定めた反応ルールに基づいて行動を決定する請求項１記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記反応ルールでは、前記行動分類毎に、前記ユーザの価値基準を示す変化させるための動作が定められている請求項４記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記反応ルールでは、前記行動分類毎に、前記ユーザの存在する空間内においてなした問題を解決するための行動が定められている請求項４記載の行動制御システム。 【請求項７】 コンピュータを、請求項１～請求項６のいずれか１項に記載の行動制御システムとして機能させるためのプログラム。
1.179991	JP2023091226A	2023-06-01	JP2024063733	2024-05-13	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B66F9/24 | B66F9/14	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】コンピュータを、情報処理装置として機能させるためのプログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置は、上下方向に延在するマストと、及び前記マストに対して左右方向に移動可能なフォークを備えるフォークリフトＡに搭載された制御部機能に基づいて、前記フォークリフトＡの制動を含む前記フォークリフトＡの動作を制御するための制御装置を含む走行を含む走行制御を含む荷役制御と、を備える。【選択図】図１０	【請求項１】 上下方向に延在するガイド、及び前記ガイドに対して左右方向に移動可能なフォークを備えるフォークリフトに搭載された、前記フォークの制動を含む前記フォークリフトの動作を制御するための制御装置を含む走行を含む荷役制御と、 前記走行制御と前記荷役制御とに基づいて、前記フォークの制動を含む前記フォークリフトの動作を制御する制御部 を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記制御部は、 上下方向に延びる前進軌道を含む前記ガイドに沿った所定の複数地点を移動する、前記フォークの上下の移動及び左右のうち少なくとも一方の移動と前記フォークの各々について制御する、 請求項１記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記制御部は、 複数物が載置されている一対の前記フォークを前記前進軌道に沿って移動させ、 複数物がそれぞれ占いない一対の前記フォークを左右方向に所定の角度まで同軸とせた状態で前記複数物に沿って前記フォークを上下方向に移動させるように制御する、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記制御部は、 前記前進軌道の一方向に沿って移動させた前記一対のフォークが前記複数物の後側に到達した場合、前記フォークを前記前進軌道の後側に沿って移動させるように制御する、 請求項３に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記フォークの動動機構はリニアモータである、 請求項１から４のいずれか１項に記載の情報処理装置。 【請求項６】 コンピュータを、請求項１から５のいずれか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
0.92372	JP2023090253A	2023-05-31	JP2024172495	2024-12-12	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム及びプログラム	G06F16/90 | G06F16/9038	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザからの質問に対して適切な行動をロボットに実行させることが望ましい。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動と認識するための認識部と、前記ユーザの行動が、質問であると認識された場合、質問の難易度を推定する難易度推定部と、難易度に応じたスコアが、閾値以上である場合、実行されるＡＩ数として、ユーザから質問されることを示す行動、及び前記質問に対して回答するＡＩ数を決定するＡＩ数決定部と、を含む。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動を認識するための認識部と、 前記ユーザの行動が、質問であると認識された場合、質問の難易度を推定する難易度推定部と、 難易度に応じたスコアが、閾値以上である場合、実行されるＡＩ数として、ユーザから質問されることを示す行動、及び前記質問に対して回答するＡＩ数を決定するＡＩ数決定部と、 を含み、 前記行動決定部は、前記スコアの算出値が閾値以上である場合、又は難易度に応じたスコアが閾値以上となった回数が、前記スコアの算出値が閾値以上でない場合よりも多くなるように、前記ＡＩ数を決定する、 情報処理装置。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記スコアの算出値が閾値以上である場合、又は難易度に応じたスコアが閾値以上となった回数が、前記スコアの算出値が閾値以上でない場合よりも多くなるように、前記ＡＩ数を決定する、 請求項１記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記行動決定部は、前記スコアの算出値が閾値以上である場合、又は難易度に応じたスコアが閾値以上となった回数が、前記スコアの算出値が閾値以下である場合よりも多くなるように、前記ＡＩ数を決定する、 請求項１又は２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記行動決定部は、前記スコアの算出値が閾値以下である場合、又は難易度に応じたスコアが閾値以下となった回数が、前記スコアの算出値が閾値以上である場合よりも多くなるように、前記ＡＩ数を決定する、 請求項１～３のいずれか１項に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記行動決定部は、さらに、前記ユーザの質問を加味して前記スコアの質問に対する行動を実行するまでの時間を変化させる、 請求項１～４のいずれか１項に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記行動決定部は、前記ユーザの質問と、前記ユーザの普段の話題に応じて、前記スコアの質問に対する行動を実行するまでの時間を変化させる、 請求項１～５のいずれか１項に記載の情報処理装置。 【請求項７】 前記行動決定部は、前記ユーザの質問と、前記ユーザの年齢又は性別に応じて、前記スコアの質問に対する行動を実行するまでの時間を変化させる、 請求項１～６のいずれか１項に記載の情報処理装置。 【請求項８】 コンピュータを、請求項１～４のいずれか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
1.366717	JP2023090418A	2023-05-31	JP2024062369	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	B60W40/00 | B60W30/08 | G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】自動運転の制御に要する計算量を削減することができる情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置は、移動体の周囲を撮影する第１視点より低い第２視点で前記移動体の周囲の状況を検知する検知部と、前記検知情報に基づく前記移動体に対する自律制御の実施条件が所定の条件を満たすか否かを判定する判定部と、前記検知情報に基づく複数の入力パラメータを用いて前記移動体の自動運転を制御するための制御変数を算出する、【選択図】図１	【請求項１】 プロセッサを備え、 前記プロセッサは、 移動体の周囲を撮影する第１視点より低い第２視点で前記移動体の周囲の状況を検知する検知部から検知情報を取得し、 前記検知情報に基づく前記移動体に対する自律制御の実施条件が所定の条件を満たすか否かを判定し、 前記実施条件が満たした前記検知情報に基づく複数の入力パラメータを用いて前記移動体の自動運転を制御するための制御変数を算出する、 情報処理装置。 【請求項２】 前記プロセッサは、前記制御変数の算出を所定時間ごとに行う、 請求項１記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記プロセッサは、前記検知情報の取得間隔が前記所定時間よりも長い場合、又は前記実施条件が満たされない場合、前記制御変数を算出しない、 請求項２記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記プロセッサは、前記検知情報の取得間隔が前記所定時間よりも短い場合、又は前記実施条件が満たされた場合、前記制御変数を算出する、 請求項２又は３記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記プロセッサは、前記検知情報に基づいて、前記実施条件が満たされるか否かを判定する、 請求項１～４のいずれか１項に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記検知部は、前記移動体の周囲を撮影するカメラを含む、 請求項１～５のいずれか１項に記載の情報処理装置。 【請求項７】 前記検知部は、前記移動体の周囲を検知するセンサを含む、 請求項１～６のいずれか１項に記載の情報処理装置。 【請求項８】 前記入力パラメータは、前記移動体の速度、前記移動体の加速度、前記移動体の操舵角、前記移動体の周囲の物体との距離、前記移動体の周囲の物体の相対速度、前記移動体の周囲の物体の相対加速度、前記移動体の周囲の物体の位置、前記移動体の周囲の物体の速度、前記移動体の周囲の物体の加速度、前記移動体の周囲の物体の種別、前記移動体の周囲の物体の数、前記移動体の周囲の物体の密度、前記移動体の周囲の物体の分布、前記移動体の周囲の物体の動きの予測、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の確信度、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の不確実性、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の時間変化、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の空間変化、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の時間変化の確信度、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の空間変化の確信度、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の時間変化の不確実性、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の空間変化の不確実性、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の時間変化の時間変化、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の空間変化の空間変化、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の時間変化の空間変化、前記移動体の周囲の物体の動きの予測の空間変化の時間変化

1.365781	JP2023087363A	2023-05-26	JP2024062365	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	B60W30/085	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】自動運転を提供する場合、障害物との不可避な衝突が発生し得る。このような場合に、障害物と衝突させる部分をコントロール可能な情報処理装置を提供する。【解決手段】情報処理装置は、プロセッサを備え、前記プロセッサは、移動体の周囲を撮影する第１周期より短い第２周期で前記移動体の周囲の状況を検知する検知部から検知情報を取得し、前記検知情報に基づいて、前記移動体に対する障害物を予測し、前記予測した結果が不可避な衝突を示す場合、前記移動体における予め定められた部分に前記障害物が衝突するように、前記移動体の自動運転を制御する制御装置を生成する。【選択図】図２	【請求項１】 プロセッサを備え、 前記プロセッサは、 移動体の周囲を撮影する第１周期より短い第２周期で前記移動体の周囲の状況を検知する検知部から検知情報を取得し、 前記検知情報に基づいて、前記移動体に対する障害物を予測し、 前記予測した結果が不可避な衝突を示す場合、前記移動体における予め定められた部分に前記障害物が衝突するように、前記移動体を制御する制御装置を生成する、 情報処理装置。 【請求項２】 前記プロセッサは、 前記制御装置に前記障害物が衝突した場合に発生する損害が予め定められた基準を満たす部分を、前記予め定められた部分として決定する、請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記衝撃が予め定められた基準を満たす部分は、前記制御装置に前記障害物が衝突した場合に発生する損害が予め定められた閾値以上となる部分である、請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記衝撃が予め定められた基準を満たす部分は、前記制御装置に前記障害物が衝突した場合にエンジン、モータ、又は、バッテリーの損傷が予定される、請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記衝撃が予め定められた基準を満たす部分は、前記制御装置に前記障害物が衝突した場合に乗員からの損傷が予め定められた閾値以上となる部分である、請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記プロセッサは、 前記制御装置に関する設計図書の入力を受け付け、 前記設計図書に基づいて、前記損傷が予め定められた基準を満たす部分を特定する、 請求項３から５のいずれか一項に記載の情報処理装置。 【請求項７】 コンピュータが、 移動体の周囲を撮影する第１周期より短い第２周期で前記移動体の周囲の状況を検知する検知部から検知情報を取得し、 前記検知情報に基づいて、前記移動体に対する障害物を予測し、 前記予測した結果が不可避な衝突を示す場合、前記移動体における予め定められた部分に前記障害物が衝突するように、前記移動体を制御する制御装置を生成する、 情報処理方法。
1.051055	JP2023087364A	2023-05-26	JP2024083213	2024-06-20	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	G06B21/02 | G06B21/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】作業者Ｕ人間と共に作業を行う作業体の将来を作業者Ｕ人間に対して注意喚起する情報処理装置及びプログラムを提供する。【解決手段】フォークリフト１の制御装置２０において、情報処理装置であるＣｏｎｖｅｒｓａｔｉｏｎ　Ｇｒａｎｄ４は、作業者Ｕ人間と共に作業を行うフォークリフト１の人間と作業者Ｕ人間における位置関係を検知した検知情報を取得する取得部と、取得部が取得した検知情報に基づいて、当該位置関係が所定の関係にある場合、フォークリフト１Ｏに描画された複数脚からＵ人間に対して注意喚起を促す注意情報を報知させる制御部と、を備える。【選択図】図２	【請求項１】 【課題】作業者Ｕ人間と共に作業を行う作業体の将来を作業者Ｕ人間に対して注意喚起する情報処理装置及びプログラムを提供する。【解決手段】フォークリフト１の制御装置２０において、情報処理装置であるＣｏｎｖｅｒｓａｔｉｏｎ　Ｇｒａｎｄ４は、作業者Ｕ人間と共に作業を行うフォークリフト１の人間と作業者Ｕ人間における位置関係を検知した検知情報を取得する取得部と、取得部が取得した検知情報に基づいて、当該位置関係が所定の関係にある場合、フォークリフト１Ｏに描画された複数脚からＵ人間に対して注意喚起を促す注意情報を報知させる制御部と、を備える。 【選択図】図２ 【請求項２】 作業者Ｕ人間と共に作業を行う作業体と前記Ｕ人間との位置関係を検知した検知情報を取得する取得部と、 前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記作業体に前記Ｕ人間に対して注意喚起を促す制御を行わせる制御部と、 を備える、 情報処理装置。 【請求項３】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記検知情報は、前記作業体の位置情報、前記Ｕ人間の位置情報、及び前記作業体の構成物体の位置情報を含み、 前記取得部は、前記検知情報に基づいて、前記作業体の位置情報及び前記Ｕ人間の位置情報を取得する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記検知情報は、前記作業体の位置情報、前記Ｕ人間の位置情報、及び前記作業体の構成物体の位置情報を含み、 前記取得部は、前記検知情報に基づいて、前記作業体の位置情報及び前記Ｕ人間の位置情報を取得する、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記取得部は、前記作業体の位置情報、前記Ｕ人間の位置情報、及び前記作業体の構成物体の位置情報に基づき、前記作業体の構成物体の位置情報を含む前記作業体の位置情報を取得する、 請求項５に記載の情報処理装置。 【請求項７】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項８】 前記検知情報は、前記作業体の位置情報、前記Ｕ人間の位置情報、及び前記作業体の構成物体の位置情報を含み、 前記取得部は、前記検知情報に基づいて、前記作業体の位置情報及び前記Ｕ人間の位置情報を取得する、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項９】 前記取得部は、前記作業体の位置情報、前記Ｕ人間の位置情報、及び前記作業体の構成物体の位置情報に基づき、前記作業体の構成物体の位置情報を含む前記作業体の位置情報を取得する、 請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１０】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項３に記載の情報処理装置。 【請求項１１】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項４に記載の情報処理装置。 【請求項１２】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項５に記載の情報処理装置。 【請求項１３】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項６に記載の情報処理装置。 【請求項１４】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項７に記載の情報処理装置。 【請求項１５】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１６】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項９に記載の情報処理装置。 【請求項１７】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項１０に記載の情報処理装置。 【請求項１８】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項１１に記載の情報処理装置。 【請求項１９】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項１２に記載の情報処理装置。 【請求項２０】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項１３に記載の情報処理装置。
1.051055	JP2023087365A	2023-05-26	JP2024083214	2024-06-20	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	G06B21/02 | G06B21/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】作業者Ｕ人間と共に作業を行う作業体の将来を作業者Ｕ人間に対して注意喚起する情報処理装置及びプログラムを提供する。【解決手段】フォークリフト１の制御装置２０において、情報処理装置であるＣｏｎｖｅｒｓａｔｉｏｎ　Ｇｒａｎｄ４は、作業者Ｕ人間と共に作業を行うフォークリフト１の人間と作業者Ｕ人間における位置関係を検知した検知情報を取得する取得部と、取得部が取得した検知情報に基づいて、当該位置関係が所定の関係にある場合、フォークリフト１Ｏに描画された複数脚からＵ人間に対して注意喚起を促す注意情報を報知させる制御部と、を備える。【選択図】図２	【請求項１】 【課題】作業者Ｕ人間と共に作業を行う作業体の将来を作業者Ｕ人間に対して注意喚起する情報処理装置及びプログラムを提供する。【解決手段】フォークリフト１の制御装置２０において、情報処理装置であるＣｏｎｖｅｒｓａｔｉｏｎ　Ｇｒａｎｄ４は、作業者Ｕ人間と共に作業を行うフォークリフト１の人間と作業者Ｕ人間における位置関係を検知した検知情報を取得する取得部と、取得部が取得した検知情報に基づいて、当該位置関係が所定の関係にある場合、フォークリフト１Ｏに描画された複数脚からＵ人間に対して注意喚起を促す注意情報を報知させる制御部と、を備える。 【選択図】図２ 【請求項２】 作業者Ｕ人間と共に作業を行う作業体と前記Ｕ人間との位置関係を検知した検知情報を取得する取得部と、 前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記作業体に前記Ｕ人間に対して注意喚起を促す制御を行わせる制御部と、 を備える、 情報処理装置。 【請求項３】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記検知情報は、前記作業体の位置情報、前記Ｕ人間の位置情報、及び前記作業体の構成物体の位置情報を含み、 前記取得部は、前記検知情報に基づいて、前記作業体の位置情報及び前記Ｕ人間の位置情報を取得する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記検知情報は、前記作業体の位置情報、前記Ｕ人間の位置情報、及び前記作業体の構成物体の位置情報を含み、 前記取得部は、前記検知情報に基づいて、前記作業体の位置情報及び前記Ｕ人間の位置情報を取得する、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記取得部は、前記作業体の位置情報、前記Ｕ人間の位置情報、及び前記作業体の構成物体の位置情報に基づき、前記作業体の構成物体の位置情報を含む前記作業体の位置情報を取得する、 請求項５に記載の情報処理装置。 【請求項７】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項８】 前記検知情報は、前記作業体の位置情報、前記Ｕ人間の位置情報、及び前記作業体の構成物体の位置情報を含み、 前記取得部は、前記検知情報に基づいて、前記作業体の位置情報及び前記Ｕ人間の位置情報を取得する、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項９】 前記取得部は、前記作業体の位置情報、前記Ｕ人間の位置情報、及び前記作業体の構成物体の位置情報に基づき、前記作業体の構成物体の位置情報を含む前記作業体の位置情報を取得する、 請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１０】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項３に記載の情報処理装置。 【請求項１１】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項４に記載の情報処理装置。 【請求項１２】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項５に記載の情報処理装置。 【請求項１３】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項６に記載の情報処理装置。 【請求項１４】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項７に記載の情報処理装置。 【請求項１５】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１６】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項９に記載の情報処理装置。 【請求項１７】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項１０に記載の情報処理装置。 【請求項１８】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項１１に記載の情報処理装置。 【請求項１９】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項１２に記載の情報処理装置。 【請求項２０】 前記制御部は、前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記位置関係が所定の関係にある場合、前記作業体に前記Ｕ人間を喚起する注意情報を報知させる、 請求項１３に記載の情報処理装置。
0.923088	JP2023087305A	2023-05-26	JP2024170247	2024-12-06	0000-01-01		0000-01-01	ロボット管理システム	B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】世界初による荷物の把持を含む複数の作業種の効率を直接的に実行することで、制御負担を軽減する。【解決手段】作業開始とともに、人型ロボット１が作業するための人型ロボットツール２が不足しているとき、エキストラとして協調しているロボット３がツール２に必要なロボットツール２１に必要なロボットツール２１が存在しないとき、現行指令ＯＫかつ必要なロボットツール２１を調達してくるため、人型ロボット１は、作業を中断して、作業するロボットツール２１を取りに戻る作業が必要がない。これにより、人型ロボット１は、基本的には本スクリプトツール２１を保有しているが、イレギュラーな作業が発生したとしても、現行指令ＯＫと連携することで、作業効率を向上させることができる。【選択図】図６	【請求項１】 複数のロボットツールが近接的に装着され、対象物に対する作業様に応じた作業を実行するロボットを主体とする作業ロボットと、 前記作業物の作業様を判定する判定部と、前記判定部で判定された前記作業様に対応する前記ロボットツールを装着した前記ロボットを制御する制御部と、 を備えるロボット管理システム。 【請求項２】 前記判定部は、前記作業様を判定して、前記ロボットツールを保管する保管庫での必要なロボットツールを提案して、前記ロボットの作業様する第２制御部と連携する移動管理サーバと、 を有するロボット管理システム。 【請求項３】 前記保管庫が、前記要求通知の発信元のロボットの識別情報、前記ロボットの作業現場の位置情報、必要な前記ロボットツールの作業様の識別情報、請求項１記載のロボット管理システム。 【請求項４】 前記ロボットツールが、前記対象物の把握を実現して作業効率の最適化を実現するカメラ、及び、前記対象物の位置と作業ロボットを導入たセンサ群とを、備えた請求項１記載のロボット管理システム。 【請求項５】 前記ロボットツールが、前記対象物の把握を実現して作業効率の最適化を実現するカメラ、及び、前記対象物の位置と作業ロボットを導入たセンサ群とを、備えた請求項２記載のロボット管理システム。
0.923961	JP2023086243A	2023-05-25	JP2024169060	2024-12-05	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、および、情報処理方法	G06Q30/0235	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ポイントの付与によって、店舗の来客数や予約そのものを情報処理装置および情報処理方法を提供する。【解決手段】情報処理装置は、端末装置３２と、ロボット３０と、を備える。制定部７２は、店舗における店頭販売において、ポイントの取引期間を設定する。付与部７３は、設定された取引期間において、ポイントの取引を行った顧客に対して、ポイントを付与する。店舗における店頭販売は、店舗の開設時および営業時間に関する営業情報を含む。【選択図】図４	【請求項１】 【課題】ポイントの付与によって、店舗の来客数や予約そのものを情報処理装置および情報処理方法を提供する。【解決手段】情報処理装置は、端末装置３２と、ロボット３０と、を備える。制定部７２は、店舗における店頭販売において、ポイントの取引期間を設定する。付与部７３は、設定された取引期間において、ポイントの取引を行った顧客に対して、ポイントを付与する。店舗における店頭販売は、店舗の開設時および営業時間に関する営業情報を含む。 【請求項２】 前記営業情報は、前記店舗の来客数に関する来客数情報を含み、 前記設定部は、前記店舗の来客数が少ないほど、前記取引期間を長く設定する、請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記営業情報は、前記店舗の来客数に関する来客数情報を含み、 前記設定部は、前記店舗の来客数が多いほど、前記取引期間を短くする、請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記営業情報は、前記店舗の来客数に関する来客数情報を含み、 前記設定部は、前記店舗の来客数が少ないほど、前記取引期間を長く設定する、請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記営業情報は、前記店舗の来客数に関する来客数情報を含み、 前記設定部は、前記店舗の来客数が多いほど、前記取引期間を短くする、請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記ロボットは、 店舗における依頼情報に応じて、ポイントの取引期間を設定する指示を、 前記端末装置が設定された前記ポイントユーザに付与する指示 を実行する、情報処理方法。
0.923961	JP2023086244A	2023-05-25	JP2024169064	2024-12-05	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、および、情報処理方法	G06Q30/0238	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ポイントを付与することによって、利用する客が少ない場間のレジの利用者数を増加させる情報処理装置および情報処理方法を提供する。【解決手段】情報処理装置は、ネットワークを介して複数店舗のレジと通信可能に構成されるダイナミックポイントシステムにおいて、情報処理装置は、設定部７２と、付与部７３と、を備える。設定部７２は、決済処理が行われた決済装置の稼働を示す装置稼働に応じて、ポイントの付与率を設定する。付与部７３は、設定された付与率に応じた前記ポイントユーザに付与する。店舗装置に備えられる決済装置の稼働には、一般レジ、セルフレジおよびセルフレジを含む。【選択図】図４	【請求項１】 決済処理が行われた決済装置の稼働を示す装置稼働に応じて、ポイントの付与率を設定する設定部と、 前記設定された前記付与率に応じた前記ポイントユーザに付与する付与部と を備える、情報処理装置。 【請求項２】 前記装置稼働は、前記決済装置が店舗によって商品の登録および代金の精算が行われる一般レジか、前記決済装置が客自身によってそれらが行われるセルフレジかを示す情報である、 前記設定部は、前記決済処理が行われた前記決済装置が前記セルフレジの場合の前記付与率を、前記決済処理が行われた前記決済装置が前記一般レジの場合の前記付与率よりも大きくする、請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記装置稼働は、前記決済装置が店舗によって商品の登録および代金の精算が行われる一般レジか、前記決済装置が店舗によって代金の精算が行われるセルフレジかを示す情報である、 前記設定部は、前記決済処理が行われた前記決済装置が前記セルフレジの場合の前記付与率を、前記決済処理が行われた前記決済装置が前記一般レジの場合の前記付与率よりも大きくする、請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記装置稼働は、前記決済装置が店舗によって商品の登録が行われ、客自身によって代金の精算が行われるセルフレジ、 商品の登録および代金の精算が行われるセルフレジの少なくとも何れか一方を示す情報であり、 前記設定部は、前記決済処理が行われた前記決済装置が前記セルフレジの場合の前記付与率を、前記決済処理が行われた前記決済装置が前記セルフレジの場合の前記付与率よりも大きくする、請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記装置稼働は、前記決済装置が店舗によって商品の登録および代金の精算が行われる一般レジ、 前記決済装置が店舗によって商品の登録が行われるセルフレジ、 前記決済装置が客自身によって代金の精算が行われるセルフレジを示す情報であり、 前記設定部は、前記決済処理が行われた前記決済装置が前記一般レジの場合の前記付与率を、前記決済処理が行われた前記決済装置が前記セルフレジの場合の前記付与率よりも大きくし、 前記決済処理が行われた前記決済装置が前記セルフレジの場合の前記付与率を、前記決済処理が行われた前記決済装置が前記セルフレジの場合の前記付与率よりも大きくする、請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項６】 決済処理が行われた決済装置の稼働を示す装置稼働に応じて、ポイントの付与率を設定する工程と、 前記設定された前記付与率に応じた前記ポイントユーザに付与する工程と を有する、情報処理方法。
0.922835	JP2023085609A	2023-05-24	JP2024168710	2024-12-05	0000-01-01		0000-01-01	追跡ロボット、および、追跡システム	G08B15/02 | G03D1/10 | G08B21/00 | G08B25/00 | G08B25/10 | B64U10/13 | B64U80/80 | B64U20/87 | G08B13/19 | B64U101/30 | B64U101/31 | G05D1/24 | G05D1/46 | G05D1/245 | G05D1/60 | G05D1/686 | G05D105/50 | G05D105/28 | G05D107/50 | G05D109/50 | G05D109/25 | G05D111/00 | G05D111/50 | G05D111/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】不審対象を追跡すること。 【解決手段】実施形態に係る追跡ロボットは、不審対象を追跡し、不審対象に向けて追跡用マークを発射可能なドローンと、ドローンが発射可能であり、自律走行可能なロボット本体と、ロボット本体側の制御の状況を報告する報告部と、ドローンを制御し、報告部によって報告された状況に応じて前記本体側を走行させる制御部と、を備える。制御部は、不審対象が検出された場合に、ロボット本体からドローンを発進させ、不審対象に向けてドローンから追跡用マークを発射する。 【選択図】図２
0.922708	JP2023084625A	2023-05-23	JP2024168176	2024-12-05	0000-01-01		0000-01-01	自律航行船舶	B63H9/04 | B63B35/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】航行に要するコストを低減することができる自律航行船舶を提供する。 【解決手段】実施形態に係る自律航行船舶は、船体と、帆柱と、情報処理装置と、制御装置と、測位装置と、自律航行装置と、電動モータと蓄電池と、補機と、を備える。船体は、左右方向に伸びる船首船尾方向に長い形状である。帆柱は船体の左右舷側に設けられる。情報処理装置は、船体の周囲の気象情報を取得する。制御装置は、船体の位置を測位する。自律航行装置は、測位装置によって測位された船体の位置と、情報処理装置によって取得された気象情報と、に基づいて、自律航行で船体を航行させるように制御する。電動モータは、船体に推進力を付与するスクリューを駆動する。補機は、電動モータに供給する電力を蓄電する有効の太陽電池が設けられる。 【選択図】図１
0.922582	JP2023084039A	2023-05-22	JP2024167753	2024-12-04	0000-01-01		0000-01-01	移動体制御装置及び移動体制御方法	G06Q10/083	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】物品の配送を行うドローンの配送元での待ち時間を短縮し、ドローンによる配送効率を向上させること。 【解決手段】実施形態に係る移動体制御装置は、複数のステーションに配置するドローンと配送予測に基づいて決定する決定部と、配送先への物品の発送が完了した場合に、配送先における物品の配送準備が完了するまで、配送元にドローンが到着するように、ステーションから配送元に向けてドローンを発進させる、 【選択図】図１
1.365033	JP2023084121A	2023-05-22	JP2024062362	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06V10/80 | G06T7/00 | G06T7/70 | G06V10/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】カメラにより撮影された物体の撮影情報と特定の位置とに応じて、当該対象物に対するデータ量を制御することができる情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０は、第１カメラ２により撮影された物体の画像から、撮影された物体の位置を特定する特定部１１と、第１カメラ２に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する取得部１２と、前記第１カメラ２により撮影された物体画像と、前記第２カメラ３により撮影された物体画像とを用いて、前記第２カメラ３により撮影された前記物体の画像情報を取得する、【選択図】図２	【請求項１】 【課題】カメラにより撮影された物体の撮影情報と特定の位置とに応じて、当該対象物に対するデータ量を制御することができる情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０は、第１カメラ２により撮影された物体の画像から、撮影された物体の位置を特定する特定部１１と、第１カメラ２に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する取得部１２と、前記第１カメラ２により撮影された物体画像と、前記第２カメラ３により撮影された前記物体の画像情報とを用いて、前記第２カメラ３により撮影された前記物体の画像情報を取得する、【選択図】図２ 【請求項２】 前記第２カメラ３は、前記第１カメラ２の撮影方向に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記第２カメラ３は、前記第１カメラ２の撮影方向に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記第２カメラ３は、前記第１カメラ２の撮影方向に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記第２カメラ３は、前記第１カメラ２の撮影方向に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する、 請求項３に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記第２カメラ３は、前記第１カメラ２の撮影方向に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する、 請求項４に記載の情報処理装置。 【請求項７】 前記第２カメラ３は、前記第１カメラ２の撮影方向に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する、 請求項５に記載の情報処理装置。 【請求項８】 前記第２カメラ３は、前記第１カメラ２の撮影方向に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する、 請求項６に記載の情報処理装置。 【請求項９】 前記第２カメラ３は、前記第１カメラ２の撮影方向に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する、 請求項７に記載の情報処理装置。 【請求項１０】 前記第２カメラ３は、前記第１カメラ２の撮影方向に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する、 請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１１】 前記第２カメラ３は、前記第１カメラ２の撮影方向に対応する撮影方向で第２カメラ３により撮影された物体画像を取得する、 請求項９に記載の情報処理装置。 【請求項１２】 前記特定部は、前記第１カメラ２により撮影された物体の画像から、撮影された物体の位置を特定する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項１３】 前記特定部は、前記第１カメラ２により撮影された物体の画像から、撮影された物体の位置を特定する、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１４】 前記特定部は、前記第１カメラ２により撮影された物体の画像から、撮影された物体の位置を特定する、 請求項３に記載の情報処理装置。 【請求項１５】 前記特定部は、前記第１カメラ２により撮影された物体の画像から、撮影された物体の位置を特定する、 請求項４に記載の情報処理装置。 【請求項１６】 前記特定部は、前記第１カメラ２により撮影された物体の画像から、撮影された物体の位置を特定する、 請求項５に記載の情報処理装置。 【請求項１７】 前記特定部は、前記第１カメラ２により撮影された物体の画像から、撮影された物体の位置を特定する、 請求項６に記載の情報処理装置。 【請求項１８】 前記特定部は、前記第１カメラ２により撮影された物体の画像から、撮影された物体の位置を特定する、 請求項７に記載の情報処理装置。 【請求項１９】 前記特定部は、前記第１カメラ２により撮影された物体の画像から、撮影された物体の位置を特定する、 請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項２０】 前記特定部は、前記第１カメラ２により撮影された物体の画像から、撮影された物体の位置を特定する、 請求項９に記載の情報処理装置。
0.922582	JP2023084195A	2023-05-22	JP2024167835	2024-12-04	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム及びプログラム	G06N3/004 | G06N5/022 | G06N5/04 | B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させることが望ましい。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動を含むセンサ情報を認識するユーザ状態認識部と、前記ユーザ状態に基づいて、ユーザの感情を示す感情値を決定する感情決定部と、前記感情値が正の値である場合、実行されると行動として、前記ユーザの行動に対応する行動を決定し、前記感情値が正の値でない場合、実行されると行動として、前記ユーザの行動と異なる行動を決定する行動決定部と、を有する。 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動と共にユーザ状態を認識するユーザ状態認識部と、 前記ユーザ状態に基づいて、ユーザの感情を示す感情値を決定する感情決定部と、 前記感情値が正の値である場合、実行されると行動として、前記ユーザの行動に対応する行動を決定し、 前記感情値が正の値でない場合、実行されると行動として、前記ユーザの行動と異なる行動を決定する行動決定部と、 を有する行動制御システム。 【請求項２】 前記感情決定部は、 前記感情値が正の値であって、かつ、閾値以上である場合、実行されると行動として、前記ユーザの行動に対応する行動を決定し、 前記感情値が正の値であって、かつ、閾値未満である場合、又は前記感情値が負の値である場合、実行されると行動として、前記ユーザの行動と異なる行動を決定する、 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記ユーザ状態認識部は、前記ユーザの行動と共に、前記ユーザの行動が発生した環境を認識し、 前記感情決定部は、前記環境に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項１又は請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記ユーザ状態認識部は、前記ユーザの行動と共に、前記ユーザの行動が発生した環境を認識し、 前記感情決定部は、前記環境に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項３に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記環境は、前記ユーザの位置情報を含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの位置情報に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項４に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記環境は、前記ユーザの位置情報を含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの位置情報に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項５に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記環境は、前記ユーザの位置情報を含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの位置情報に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項６に記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記環境は、前記ユーザの位置情報を含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの位置情報に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項７に記載の行動制御システム。 【請求項９】 前記環境は、前記ユーザの位置情報を含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの位置情報に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項８に記載の行動制御システム。 【請求項１０】 前記環境は、前記ユーザの位置情報を含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの位置情報に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項９に記載の行動制御システム。 【請求項１１】 前記環境は、前記ユーザの位置情報を含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの位置情報に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項１０に記載の行動制御システム。 【請求項１２】 前記環境は、前記ユーザの位置情報を含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの位置情報に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項１１に記載の行動制御システム。 【請求項１３】 前記環境は、前記ユーザの位置情報を含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの位置情報に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項１２に記載の行動制御システム。 【請求項１４】 前記環境は、前記ユーザの位置情報を含み、 前記感情決定部は、前記ユーザの位置情報に基づいて、前記感情値を決定する、 請求項１３に記載の行動制御システム。 【請求項１５】 前記環境は

0.922203	JP2023083349A	2023-05-19	JP2024166917	2024-11-29	0000-01-01	0000-01-01	制御システム、システム及びプログラム	G06N3/008 ; B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【課題】音情に応じてデータを適切に記録すること。 【解決手段】実施形態に係る制御システムは、ロボットの行動を制御する制御システムであって、記録制御部と、切換制御部とを備える。記録制御部は、センサによって連続的に検出された情報のうちどれ一部を処理して、第１記録形式の情報又は第１記録形式の情報と９情報量が多い第２記録形式の情報を生成して記録する。切換制御部は、第１記録形式の情報を生成させている場合に、ロボット又はユーザの感情の変化が多くなったことに応じて、記録制御部による記録形式を、第１記録形式から第２記録形式に切り換える。 【選択図】図２	【請求項１】 ロボットの行動を制御する制御システムであって、 センサによって連続的に検出された情報のうちどれ一部を処理して、第１記録形式の情報又は第２記録形式の情報を生成して記録する記録制御部と、 前記第１記録形式の情報を生成させている場合に、前記ロボット又はユーザの感情の変化が多くなったことに応じて、前記記録制御部による記録形式を、前記第１記録形式から前記第２記録形式に切り換える切換制御部と を備える制御システム。 【請求項２】 前記センサは、撮影装置と連携的に撮像するイメージセンサを含み、 前記第１記録形式の情報は、前記イメージセンサで撮像された物体の形状を表現する静 的データを含み、 前記第２記録形式の情報は、静的データより情報量が多い、前記イメージセンサの出力に基づく映像データを含む 請求項１に記載の制御システム。 【請求項３】 前記記録制御部によって記録される情報は、映像データであり、 前記切換制御部は、前記ユーザの感情の変化が多くなった程度に応じて、前記第１記録形式から前記第２記録形式に切り換える 請求項１に記載の制御システム。 【請求項４】 前記記録制御部は、 前記第１記録形式の情報を生成させている場合に、前記ロボット又はユーザの感情の変化が閾値を超える場合に、前記第２記録形式に切り換える 請求項１に記載の制御システム。 【請求項５】 前記記録制御部は、 前記感情の変化が多くなった状況が収まった場合に、前記記録形式を、前記第２記録形式から前記第１記録形式に切り換える 請求項１に記載の制御システム。 【請求項６】 前記記録制御部は、 前記感情の変化の急激性に応じて、前記記録形式を、前記第２記録形式から前記第１記録形式に切り換える 請求項１に記載の制御システム。 【請求項７】 前記記録制御部は、 前記情報の種類に応じた組合せ
0.922203	JP2023083462A	2023-05-19	JP2024166984	2024-11-29	0000-01-01	0000-01-01	ロボットの制御システム、ロボットの制御プログラム	B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【課題】従来技術による複数の処理を各々複数の仕事場の仕事名重複的に実行することで、制御負担を軽減する。 【解決手段】処理数よりも多い、複数１００Ｑ個の仕事ごとを目的としているが、複数１００Ｑに対する仕事場が処理では１、他の仕事場の場合、前処理２０Ｑでも複数仕事に対応すると見た処理して、複数１００Ｑに対するとも処理できるが、同一の仕事場を複数的に実行する場合は、前処理数の複数制御（前処理数と処理していると見との仕事別の仕事別の処理の負荷が大きい、ここで、前処理２０Ｑに対して、複数１００Ｑに対する仕事場に応じて、第１及び第２に示すように、ロボットシステム２１０Ｘ（第１の実施の形態では、２１０Ｘ、２１０Ｘ０２の種類）を具備して有る、必要に応じて、前処理２０Ｑから、ロボットシステム２１０Ｘに変換して、複数１００Ｑの処理とは別の仕事場に応じた仕事を実行する構成とした。 【選択図】図４	【請求項１】 ロボットの複数に事前所定に設定され、対象物の処理を主目的として取り付けられた処理部と、前記処理部の処理と以 前処てあり当該仕事場に応じた仕事を実行する１又は複数のロボットツールと、を備える前記ロボットの制御システムであ 前記対象物の仕事場を判定する判定部と、 前記判定部で判定された仕事場が、前記主目的の場合は前記第１前記処理部と前記ロボットツールとを制御する第１制御 機能に前記ロボットツールを変更させる動作を制御するとともに前記仕事場に応じた動作を制御する制御部と、 を有するロボットの制御システム。 【請求項２】 前記ロボットツールが、前記処理部複数に対して変更される、請求項１記載のロボットの制御システム。 【請求項３】 前記ロボットツールが、前記処理部の一部である複数の指部に取り付けられ、各ロボットツールに今えられた仕事場の単 で作業し得る、請求項１記載のロボットの制御システム。 【請求項４】 前記ロボットツールが、複数の指部を備え、前記処理部の一部が、指部の先端側である、請求項３記載のロボットの制御システム 【請求項５】 前記ロボットツールが、前記処理部の一部である複数の指部に取り付けられ、各ロボットツールに今えられた仕事場の単 で作業し得る、請求項１記載のロボットの制御システム。 【請求項６】 前記ロボットツールが、前記指部に対してエクステンションバーで連結されており、前記エクステンションバーが、前記 作主、前記ロボットツールに収容する、請求項５記載のロボットの制御システム。 【請求項７】 前記ロボットツールが、前記指部から着脱可能であり、無線通信又は有線通信によって動作が制御される、請求項５記載 【請求項８】 前記処理部が、前記処理指示は前記ロボットツールに提着され、前記対象物の指着を複数して有当対象物の複数と識別 置と特定するセンシングユニットとを備えたセンサ部からの情報で特定する、請求項１記載のロボットの制御 【請求項９】 コンピュータを請求項１～請求項８の何れか１項記載の前記制御部、前記制御部として動作させる、ロボットの制御プ
0.922203	JP2023083501A	2023-05-19	JP2024167000	2024-11-29	0000-01-01	0000-01-01	記録制御システム及び記録制御プログラム	G06N3/004 ; B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【課題】ユーザはロボットの感情に応じてデータを適切に記録すること。 【解決手段】ロボットは、ロボットに備えられたセンサによって検出された情報に基づいて、ロボットはユーザの感情の強さを示す感情値、又は感情の種を決定する。ロボットは、センサによって検出されたユーザに関する情報を示すデータを記録する記録情報を、決定した情報に基づいて、データを記録する。 【選択図】図１７	【請求項１】 ユーザはロボットの感情に応じてデータを適切に記録すること。 【解決手段】ロボットは、ロボットに備えられたセンサによって検出された情報に基づいて、ロボットはユーザの感情の強さを示す感情値、又は感情の種を決定する。ロボットは、センサによって検出されたユーザに関する情報を示すデータを記録する記録情報を、決定した情報に基づいて、データを記録する。 【選択図】図１７
1.364285	JP2023082445A	2023-05-18	JP2024062361	2024-05-09	0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】障害物の検出を予測可能な情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラムを提供すること。【解決手段】情報処理装置は、プロセッサを備え、前記プロセッサは、移動体の周囲を撮影する第１周期より短い第２周期で前記移動体の周囲の状況を検知する検知部から検知情報を取得し、前記検知情報に基づいて、前記移動体と障害物との距離を算出し、前記距離及びＰＳの定められたマージンに基づいて、前記障害物の検出を予測する。【選択図】図２	【請求項１】 プロセッサを備え、 前記プロセッサは、 移動体の周囲を撮影する第１周期より短い第２周期で前記移動体の周囲の状況を検知する検知部から検知情報を取得し、 前記検知情報に基づいて、前記移動体と障害物との距離を算出し、 前記距離及びＰＳの定められたマージンに基づいて、前記障害物の検出を予測する、 情報処理装置。 【請求項２】 前記マージンは、前記障害物の衝突ごとに予め定められている、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記マージンは、前記車両の停止ごとに予め定められている、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記プロセッサは、 前記検知部は前記第２周期より短い第３周期で前記移動体の周囲の状況を検知する検知部から検知情報を取得し、 前記検知情報に基づいて、前記検知部と障害物との距離を算出し、 前記距離及びＰＳの定められたマージンに基づいて、前記障害物の検出を予測する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記プロセッサは、 前記距離及びＰＳが前記マージンを変更させる場合、前記検知部の検知周期を変更する、 請求項４に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記プロセッサは、 前記距離及びＰＳが前記マージンを変更させる場合、前記検知部の検知範囲を変更する、 請求項４に記載の情報処理装置。 【請求項７】 コンピュータが、 移動体の周囲を撮影する第１周期より短い第２周期で前記移動体の周囲の状況を検知する検知部から検知情報を取得し、 前記検知情報に基づいて、前記検知部と障害物との距離を算出し、 前記距離及びＰＳの定められたマージンに基づいて、前記障害物の検出を予測する、 情報処理方法。 【請求項８】 コンピュータに、
0.921824	JP2023086914A	2023-05-16	JP2024155073	2024-11-28	0000-01-01	0000-01-01	搬送用ボックス	B65D65/38 ; B65D25/20 ; B65D25/34 ; B65D25/02	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】複数の荷物を安全に搬送すること。 【解決手段】実施形態に係る搬送用ボックスは、本体部と、蓋部と、仕切り部とを備える。本体部は、被収納物を収容する収容空間を有する。蓋部は、本体部に開閉可能に取り付けられる。仕切り部は、蓋部に取り付けられ、収容空間を区画する。仕切り部は、収容空間の容積を変更可能である。 【選択図】図３	【請求項１】 【請求項２】 【請求項３】 【請求項４】 【請求項５】 【請求項６】
0.921824	JP2023086968A	2023-05-16	JP2024165095	2024-11-28	0000-01-01	0000-01-01	移動体制御装置及び移動体制御方法	G06Q10/08	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】物品の配送を行う複数のドローンを、複数のステーションに効率良く配置すること。 【解決手段】実施形態に係る移動体制御装置は、特定商品１の配送物品を有する、特定商品２の配送物品を有する、それぞれが複数のステーションのうちのいずれかに配置された、配置されたステーションにおいてエリア２に物品を配送する複数のドローンの候補及びエリア２に物品を配送する複数のドローンの配置状況が条件を満たさないステーションを特定する、配置制御部と、特定部によって特定されたステーションにドローンを配置する。 【選択図】図１	【請求項１】 それぞれが複数のステーションのうちのいずれかに配置され、配置されたステーションに応じたエリアに物品を配送する ドローンを複数と、前記複数のステーションのうちドローンの配置状況が条件を満たさないステーションを特定する特定 部と、特定部によって特定されたステーションにドローンを配置する配置制御部と、 を有する移動体制御装置。 【請求項２】 前記特定部は、前記複数のステーションのいずれかからドローンが発着するために、前記複数のステーションのうちドロ ーンの配置を基に、前記複数のステーションを特定する、 請求項１に記載の移動体制御装置。 【請求項３】 前記特定部は、前記物品の処方が付われるまでのエリアをグリッドで区切って得られたセルごとの、存在するドローンの ドローン数を基に、前記複数のステーションを特定する、請求項１に記載の移動体制御装置。 【請求項４】 前記特定部は、前記物品の処方が付われるまでのエリアをグリッドで区切って得られたセルごとの、存在するドローンの ドローン数を基に、前記複数のステーションを特定する、請求項１に記載の移動体制御装置。 【請求項５】 前記ステーションは、ドローンによって搬送される、請求項１に記載の移動体制御装置。
1.363725	JP2023086353A	2023-05-15	JP2024062359	2024-05-09	0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06Q10/10 ; G06T7/70 ; G06T7/20 ; H04N23/61 ; H04N23/45	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】カメラによって撮影された物体の撮影情報を特定の出力先に出力する場合に、当該出力先に出力するデータ量を削減する。【解決手段】情報処理装置は、第１カメラによって撮影された物体の撮像から、撮影された前記物体を表わす第１データを、前記第１カメラと対応する方向を向いた第２カメラによって撮影された前記物体の撮像から、撮影された前記物体を表わす第２データを、それぞれ生成する生成部と、前記第１データと前記第２データとを比較する比較部と、前記第１データ及び前記第２データのうち、前記比較部による比較結果に基づいて、前記物体の撮影情報を出力する出力部と、を備える。 【選択図】図１	【請求項１】 【請求項２】 【請求項３】 【請求項４】 【請求項５】 【請求項６】 【請求項７】 【請求項８】
1.363725	JP2023086388A	2023-05-15	JP2024062359	2024-05-09	0000-01-01	0000-01-01	冷却実行装置、冷却実行方法、及び冷却実行プログラム	G08G1/16 ; G06T7/55 ; G06T7/215	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】自動運転を制御するプロセッサの温度上昇を抑制する。【解決手段】冷却実行装置は、対応する方向を向いた複数のカラで撮影された物体の複数から前記物体をとして使えた点情報及び前記物体の複数の点情報及び前記物体の複数の点情報及び前記物体の複数の

1.362791	JP2023076024A	2023-05-10	JP2024062356	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	冷却案内装置、冷却案内方法、及び冷却案内プログラム	B60W50/00 ; B60W60/00 ; G05D1/02 ; G05D1/24 ; G05D1/242 ; G05D1/245 ; G05D1/43 ; G05D1/60 ; G05D1/633 ; G05D1/638 ; G05D1/639 ; G05D1/6320 ; G05D1/6322 ; G05D1/6350 ; G05D107/00 ; G05D107/17 ; G05D107/20 ; G05D109/00 ; G05D109/10 ; G05D109/12 ; G05D111/00 ; G05D111/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】冷却運転を制御するプロセッサが異常な温度条件下5時の温度上昇を抑制する。【解決手段】冷却案内装置は、対応する方向ごとに複数のカメラで撮影された物体の画像から前記物体を表すと一定された点情報及び前記物体を表現した識別情報を含むオブジェクトを生成する、前記点情報及び前記識別情報を含むオブジェクト情報を取得する取得部と、前記点情報及び前記識別情報と前記物体の動作履歴を取得する履歴部と、前記取得部が取得した前記点情報に基づいて、前記物体の前記識別情報に対応する冷却装置を決定する決定部と、を備える。【選択図】第9	【請求項1】 対応する方向ごとに複数のカメラで撮影された物体の画像から前記物体を表すと一定された点情報及び前記物体を識別した識別情報とを含むオブジェクト情報を取得する取得部と、 前記点情報及び前記識別情報と前記物体の動作履歴を取得する履歴部と、 前記取得部が取得した前記点情報に基づいて、前記情報処理装置に対する制御を実行する実行部と、 を備え、 前記実行部は、予め定められた条件を満たした場合に、前記情報処理装置に対する制御を停止させる、 冷却案内装置。 【請求項2】 前記実行部は、予め定められた条件を満たした場合に、前記情報処理装置に対する制御を停止させる、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項3】 前記実行部は、前記情報処理装置の温度変化を予測し、 前記温度変化に基づいて前記情報処理装置に対する制御を停止させる、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項4】 前記実行部は、前記情報処理装置の温度が閾値以上になった時点で、前記情報処理装置に対する制御を停止させる、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項5】 前記実行部は、前記情報処理装置の温度が閾値以下になる時点で、前記情報処理装置に対する制御を停止させる、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項6】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項7】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項8】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項9】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項10】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項11】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項12】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項13】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項14】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項15】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項16】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項17】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項18】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項19】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。 【請求項20】 前記取得部は、前記物体の動作履歴を取得する履歴センサを含む、 請求項1に記載の冷却案内装置。
1.362791	JP2023078139A	2023-05-10	JP2024062357	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06T7/00 ; G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】制御変数の推論処理を複数実行させると制御変数を提出可能な情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置（10）において、Ｃｏｎｖｅｒｓａｔｉｏｎａｌ　Ｇｒａｄｉｎｔ法、ＭａＰＩＬＯ２ＣＲ強化学習の少なくとも何れか一方、前記物体の動作状況を模倣した模倣情報と、複数した物体を表すと一定された点情報及び物体を識別した識別情報とを取得し、物体情報から算出した物体毎の属性の状況に関する変換と、変換を用いて推論した制御変数との相関から前記制御変数を算出し、制御変数と、点情報及び識別情報とに基づいて、複数体の自動運転を制御する。【選択図】図2	【請求項1】 プロセッサを備え、 前記プロセッサは、 複数体の属性の状況を模倣した模倣情報と、複数した物体を表すと一定された点情報及び前記物体を識別した識別情報とを含むオブジェクト情報を取得し、 前記点情報及び前記識別情報と前記物体の属性の状況に関する変換と、前記変換を用いて推論した制御変数との相関から前記制御変数を算出し、 前記制御変数と、前記点情報及び前記識別情報とに基づいて、前記複数体の自動運転を制御する、 情報処理装置。 【請求項2】 前記制御変数に対する前記変数の係数が予め定められており、 前記プロセッサは、 前記係数を用いて、前記制御変数を算出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項3】 前記プロセッサは、 前記情報処理装置を複数する第１推測より長い第２推測で前記制御変数の推論処理を実行する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項4】 前記プロセッサは、 前記第２推測より短い第１推測で前記制御変数の第２処理を実行する、 請求項3に記載の情報処理装置。 【請求項5】 前記プロセッサは、 深層学習を用いた推論法による多変量解析により、前記制御変数を推論する、 請求項1から4のいずれか一項に記載の情報処理装置。 【請求項6】 前記プロセッサは、 前記点情報及び前記識別情報と、互いに異なる色のプロセッサからそれぞれ取得する、 請求項1から4のいずれか一項に記載の情報処理装置。 【請求項7】 プロセッサを備え、 前記プロセッサは、 複数体の属性の状況を模倣した模倣情報と、複数した物体を表すと一定された点情報及び前記物体を識別した識別情報とを含むオブジェクト情報を取得し、 前記点情報及び前記識別情報と前記物体の属性の状況に関する変換と、前記変換を用いて推論した制御変数との相関から前記制御変数を算出し、 前記制御変数と、前記点情報及び前記識別情報とに基づいて、前記複数体の自動運転を制御する、 情報処理装置。
1.362418	JP2023076943A	2023-05-08	JP2024062354	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06T7/70 ; G06V10/80 ; G08G1/16 ; G06V10/30	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】カメラにより撮影された物体の撮影情報を所定の出力形に出力する場合に、データ量を削減する情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】少なくとも一部が車両に搭載され、車両の自動運転制御を行う情報処理装置（１０）において、第１カメラが撮影した物体の画像から、撮影した物体を表すと一定された点情報をＳＡＭｐｌｕｓ２と、第１カメラと対応する方向を向いた第２カメラが撮影した物体の画像から、撮影した物体を表すと一定された点情報をＳＡＭｐｌｕｓ２と、第１カメラと対応する方向と第１の距離離隔した第２カメラにより撮影された物体の画像から、撮影した物体を表すと一定された点情報をＳＡＭｐｌｕｓ２と、第１カメラと対応する方向と第２の距離離隔した第３カメラにより撮影された物体の画像から、撮影した物体を表すと一定された点情報をＳＡＭｐｌｕｓ２と、第１カメラが撮影した物体の画像から、点情報として物体の存在位置を示すための２次元座標系における物体の奥行き方向の座標値を導出する。【選択図】図2	【請求項1】 第１カメラにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表すと一定された点情報を出力する第１プロセッサと、 第１カメラと対応する方向を向いた第２カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表すと一定された点情報を出力する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサは、前記点情報について、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を識別した識別情報を含むオブジェクト情報を生成し、 前記第２プロセッサは、前記第１カメラと対応する方向を向いた第２カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表すと一定された点情報を出力し、 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 情報処理装置。 【請求項2】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項3】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項4】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項5】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項6】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項7】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項8】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項9】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項10】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項11】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項12】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項13】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項14】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項15】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項16】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項17】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項18】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項19】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項20】 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出する、 請求項1に記載の情報処理装置。
1.362418	JP2023076944A	2023-05-08	JP2024062355	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06T7/70 ; G06T7/00 ; G06V10/80 ; G08G1/16 ; G06V10/30	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】カメラにより撮影された物体の撮影情報を所定の出力形に出力する場合に、データ量を削減する情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】少なくとも一部が車両に搭載され、車両の自動運転制御を行う情報処理装置（１０）において、第１カメラが撮影した物体の画像から、撮影した物体を表すと一定された点情報をＳＡＭｐｌｕｓ２と、第１カメラと対応する方向を向いた第２カメラが撮影した物体の画像から、撮影した物体を表すと一定された点情報をＳＡＭｐｌｕｓ２と、第１カメラと対応する方向と第１の距離離隔した第３カメラにより撮影された物体の画像から、撮影した物体を表すと一定された点情報をＳＡＭｐｌｕｓ２と、第１カメラが撮影した物体の画像から、点情報として物体の存在位置を示すための２次元座標系における物体の奥行き方向の座標値を導出し、所定の出力情報に出力する情報処理プログラムであって、 前記点情報について、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影した物体を表すと一定された点情報を出力する第１プロセッサと、 前記第１カメラと対応する方向を向いた第２カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影した物体を表すと一定された点情報を出力する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサは、前記点情報について、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影した物体を識別した識別情報を含むオブジェクト情報を生成し、 前記第２プロセッサは、前記第１カメラと対応する方向を向いた第２カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影した物体を表すと一定された点情報を出力し、 前記第１プロセッサは、前記第２プロセッサにより出力された前記点情報に基づいて、前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記所定の出力情報に出力する情報処理プログラム。
1.36299	JP2023076253A	2023-05-02	JP2024062352	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06T7/70 ; G06T7/00 ; G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】カメラにより撮影された物体の撮影情報を出力する場合に、出力形に出力するデータ量を削減する情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】少なくとも一部が車両に搭載され、車両の自動運転制御を行う情報処理装置（１０）において、第１カメラが撮影した物体の画像から、撮影した物体を表すと一定された点情報をＳＡＭｐｌｕｓ２と、第１カメラと対応する方向を向いた第２カメラ（近距離像度カメラ）が撮影した物体の画像から、撮影された物体を識別した識別情報を含むオブジェクト情報をＳＡＭｐｌｕｓ２と、ＭａＰＩＬＯ２ＣＲ強化学習の少なくとも何れか一方により、前記点情報と前記識別情報とに基づいて、前記物体の動作履歴を取得し、前記点情報と前記識別情報とに対応付けられた識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する。【選択図】図2	【請求項1】 第１カメラにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表すと一定された点情報を出力する第１プロセッサと、 第１カメラと対応する方向を向いた第２カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表すと一定された点情報を出力する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサから出力された前記点情報及び前記第２プロセッサから出力された前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 前記第１プロセッサは、前記点情報について、前記第１カメラにより撮影された前記物体を識別した識別情報を含むオブジェクト情報を生成し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 情報処理装置。 【請求項2】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項3】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項4】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項5】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項6】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項7】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項8】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項9】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項10】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項11】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項12】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項13】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項14】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項15】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項16】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項17】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項18】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項19】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項20】 前記第１プロセッサは、前記第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記物体の存在位置を示すための２次元座標系における前記物体の奥行き方向の座標値を導出し、 前記第３プロセッサは、前記点情報及び前記識別情報に対応付けられた前記識別情報について予め定められた優先度に応じて、次の時点の点情報を出力する、 請求項1に記載の情報処理装置。
1.36299	JP2023076261A	2023-05-02	JP2024062353	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06Q10/10 ; G06T7/00 ; G06V10/50 ; G06V40/20 ; B60W60/00 ; B60W30/09 ; B60W50/14	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】第１物体が所属の第２物体を認識した場合に、第２物体が第１物体を認識していない場合と第２物体が第１物体を認識している場合とで第１物体の非取引を変えることができる情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置、第１物体に対して用いられる第１物体情報プロセッサを備える、第１物体プロセッサによって第１物体の情報として第２物体が認識されており、かつ、第２物体プロセッサによって第１物体の情報として第２物体が認識されていない場合に、第１物体プロセッサは、第２物体プロセッサによって第１物体が認識されていることを示す識別子を設定する。【選択図】図１６	【請求項1】 第１物体に対して用いられる第１物体プロセッサを備え、 前記第１物体プロセッサは、 第１物体の情報として第２物体を認識しており、 前記第２物体プロセッサは、 第２物体の情報として第１物体を認識しており、 前記第１物体プロセッサは、 前記第２物体プロセッサによって前記第１物体の情報として前記第２物体が認識されており、かつ、前記第２物体プロセッサによって前記第１物体の情報として前記第２物体が認識されていない場合に、前記第１物体プロセッサは、前記第２物体プロセッサによって前記第１物体が認識されていることを示す識別子を設定する、 情報処理装置。 【請求項2】 前記第１物体は、自動運転が可能な移動体であり、 前記第１物体プロセッサは、 前記第１物体の情報として前記第２物体の情報を取得し、 前記第１物体プロセッサによって前記第１物体の情報として前記第２物体が認識されており、前記第２物体プロセッサによって前記第１物体の情報として前記第２物体が認識されている場合に、前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性に基づいて前記第２物体の優先度を設定し、 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の優先度に基づいて前記第２物体の情報を取得する、 請求項1に記載の情報処理装置。 【請求項3】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の移動速度を取得し、 前記第１物体プロセッサは、 前記第２物体の速度に基づいて前記第２物体の優先度を設定する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項4】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の移動経路を取得し、 前記第１物体プロセッサは、 前記第２物体の移動経路に基づいて前記第２物体の優先度を設定する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項5】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転の制御情報を取得し、 前記第１物体プロセッサは、 前記第２物体の制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項6】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項7】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項8】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項9】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項10】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項11】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項12】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項13】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項14】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項15】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項16】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項17】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項18】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項19】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。 【請求項20】 前記第１物体プロセッサは、前記第２物体の属性として前記第２物体の自動運転を制御する制御情報を取得し、 前記制御情報に基づいて前記第１物体の自動運転を制御する、 請求項2に記載の情報処理装置。
0.919554	JP2023074002A	2023-04-28	JP2024158646	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	情報処理システム、及びプログラム	G10L13/08 ; G06F3/16 ; G10L13/00 ; G10L15/22 ; G10L15/10 ; G10L25/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義 ; 柴田 雅博	【要約】　【課題】自然インタラクティブ性の高いオブジェクトを提供する情報処理システム、及びプログラムを提供する。【解決手段】サーバ（通信ネットワークを通じて複数のロボットを制御するシステムであって、ロボットは、ユーザの音声を含む音声データを取得する音声取得部と、音声データに基づいて、ユーザの感情を推定する感情推定部と、推定されたユーザの感情を表すように、複数のユーザ毎に異なる所定の音声情報を決定する音声情報決定部と、音声合成部と、を有するロボットに対して、ユーザ毎に異なる所定の応答情報を送信する応答情報送信部と、を有する。【選択図】図２	【請求項1】 人ではないが身体の要素の状態と前記対象物の感情を示す対象物感情値とを対応付けたベース感情情報を複数記憶するベースデータ記憶部と、 人では ない対象物を観察することによって認識された前記対象物の複数の要素の状態のうちのいずれか、前記ベース感情情報の複数の要素の状態のうちのいずれかの前記要素の状態と一致した場合に、前記要素の状態が一致した前記ベース感情情報のうちのいずれかの前記対象物の感情値と一致した場合に、前記対象物の感情が一致した前記ベース感情情報のうちの少なくともいずれかによって更新する情報更新部と、 を備える情報処理システム。 【請求項2】 前記対象物がペットである場合、前記ベース感情情報の要素は、鳴き声、目の動き、身体の動き、及び体熱の少なくともいずれかのシステム。 【請求項3】 前記対象物がぬぐまる場合、前記ベース感情情報記憶部は、しっぽが振られている状態と嬉しい感情を示す感情値とを対応付けたベース感情情報を記憶するベースデータ記憶部であり、 前記情報更新部は、犬を観察した観察結果が、しっぽが振られていることを含む場合に、しっぽが振られていることと嬉しい感情を示す感情値とを対応付けたベース感情情報を、前記観察結果に含まれる鳴き声、目の動き、及び体熱の少なくともいずれかによって更新する、 請求項1に記載の情報処理システム。 【請求項4】 前記対象物がぬぐまる場合、前記ベース感情情報記憶部は、前記犬が嬉しくことを含む場合に、犬が嬉しくことと嬉しい感情を示す感情値とを対応付けたベース感情情報を記憶するベースデータ記憶部であり、 前記情報更新部は、犬を観察した観察結果が、犬が嬉しくことを含む場合に、犬が嬉しくことと嬉しい感情を示す感情値とを対応付けたベース感情情報を、前記観察結果に含まれる、犬が嬉しくことを含む場合に、犬が嬉しくことと嬉しい感情を示す感情値とを対応付けたベース感情情報を更新する、 請求項1に記載の情報処理システム。 【請求項5】 対象物を観察することによって認識された前記対象物の複数の要素の状態のうちのいずれか、前記ベース感情情報の複数の要素の状態のうちのいずれかの前記要素の状態と一致した場合に、当該要素の状態に対応付けられた前記対象物感情値と、 等価として決定する基準決定部、 を更に備える、請求項1から4のいずれか一項に記載の情報処理システム。 【請求項6】 人物の関とコミュニケーションをしたときの感情の複数を示す人関感情遷移パターンと記憶する人関感情遷移パターンデータ記憶部と、 前記

0.919554	JP2023074117A	2023-04-28	JP2024158707	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	情報処理システム、及びプログラム		G06F3/01 ; G06Q50/12 ; G06Q20/02 ; G06Q30/0251 ; B25J5/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義 ; 田 建彦	【課題】 【課題】本発明は、本等者に対して的確なアクションを応じてことができる情報処理システム及びプログラムを提供する。【解決手段】システムにおいて、情報処理システムとして構成し、通信ネットワーク５０５を通じて複数のロボット２００を制御するサーバー１００は、前各部に基づいた推定対象者属性及び推定対象者嗜好を取得する情報取得部と、前記情報取得部によって取得された前記推定対象者属性に基づいて、前記推定対象者属性を特定する属性特定部と、前記属性特定部によって特定された前記推定対象者属性に基づいて、前記推定対象者嗜好を特定する嗜好特定部と、前記属性特定部によって特定された前記推定対象者属性に対するネガティブ又はポジティブ度合いを決定するネガポジ度合い決定部と、を備える。【選択図】 図１	【請求項１】 発表者に高次元な推察対象に関連する推察対象関連情報を取得する情報取得部と、 前記情報取得部によって取得された前記推察対象関連情報に基づいて、前記推察対象の属性を特定する属性特定部と、 前記属性特定部によって特定された前記推察対象の前記属性に基づいて、前記推察対象に対するネガティブ又は肯定的な感情を前記推察対象に対する感情度合いを決定する感情度合い決定部と、 を備える、情報処理システム。 【請求項２】 前記推察対象に関連する健康関連情報を記憶する記憶部 を備える、 前記情報取得部は、前記推察対象の前記属性と、前記記憶部に記憶されている前記健康関連情報とに基づいて、前記推察対象に対する健康関連情報を取得する、 請求項１に記載の情報処理システム。 【請求項３】 前記発音のメニューを示すメニュー情報を記憶する記憶部 をさらに備え、 前記属性特定部は、前記推察対象の前記属性と、前記記憶部に記憶されている前記メニュー情報とに基づいて、前記推察対象に対する前記メニューを特定する、 請求項１又は２に記載の情報処理システム。 【請求項４】 前記発音のオーダーを例い情報処理部と、 前記感情度合い決定部は、前記属性特定部によって特定された前記推察対象に対するネガティブ又はポジティブ度合いに基づいて、前記推察対象に対する前記感情度合いを決定する、 請求項１から３のいずれか１項に記載の情報処理システム。 【請求項５】 前記感情度合い決定部は、前記推察対象に対するネガティブ又はポジティブ度合いに基づいて、前記推察対象に対する前記感情度合いを決定する、 請求項１から４のいずれか１項に記載の情報処理システム。 【請求項６】 前記感情度合い決定部は、前記推察対象に対するネガティブ又はポジティブ度合いに基づいて、前記推察対象に対する前記感情度合いを決定する、 請求項１又は２に記載の情報処理システム。 【請求項７】 前記属性特定部は、前記推察対象に対する前記メニューに関する情報を取得する、 請求項１又は２に記載の情報処理システム。
0.919554	JP2023074132A	2023-04-28	JP2024158716	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	制御システム、及びプログラム		G06Q50/10 ; G08F3/01 ; G10L25/63 ; G06T7/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義 ; 木村 友香	【要約】 【課題】ユーザのイージーコンサルタント診断結果、サーバ特徴及びユーザ特定に基づいて、ユーザに対して提案内容を出力する制御システムを提供する。【解決手段】制御システムにおいて、サーバ１００は、電子看護（ロボット２００）と会話しているユーザのカラー診断、表情診断及び顔タイプ診断の少なくともいずれかを含むイージーコンサルタント診断の診断結果を取得する診断結果取得部と、診断結果の内容に基づき、声のトーン及び発言のリズムの少なくともいずれかを含むユーザ特徴を取得するユーザ特徴取得部と、前記ユーザ特定する端末及び当該端末のなどユーザ特定を取得するユーザ特定取得部と、診断結果、前記ユーザ特徴及び前記ユーザ特定に基づいて、前記ユーザに対する提案内容を出力する提案内容を出力する提案内容を決定する提案内容決定部と、を備える。【選択図】 図２
0.919554	JP2023074143A	2023-04-28	JP2024158721	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	制御システム、及びプログラム		G06N3/008 ; G06F3/01 ; G06F3/16 ; G06Q50/10 ; G10L25/63 ; G10L13/00 ; H10L15/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義 ; 田 建彦 ; 中谷 亘一	【要約】 【課題】電子看護（ロボット）と会話しているユーザの状況に対して適切なロボットの行動を決定する制御システム及びプログラムを提供する。【解決手段】サーバは、入型ロボットであるロボットと接える制御システムにおいて、サーバ１００の処理部１１０は、ロボット２００と会話しているユーザの感情を示すユーザ感情値を決定する感情決定部と、ロボットとユーザに対してオブジェクトの当該作りている表示を行うオブジェクト制御部と、ユーザ感情値の変化に応じて、ユーザの当該表示に対するネガティブ又はポジティブ度合いを決定するネガポジ度合い決定部と、を備える。【選択図】 図２	【請求項１】 電子看護と会話しているユーザの感情を示すユーザ感情値を決定する感情決定部と、 前記ユーザ感情値に基づいて、ユーザに対するネガティブ又はポジティブ度合いを決定するネガポジ度合い決定部と、 を備える制御システム。 【請求項２】 前記ネガポジ度合い決定部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して否定的であるときに、前記ユーザに対するネガティブ度合いを決定する、 請求項１に記載の制御システム。 【請求項３】 前記ネガポジ度合い決定部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して肯定的であるときに、前記ユーザに対するポジティブ度合いを決定する、 請求項１又は２に記載の制御システム。 【請求項４】 前記ネガポジ度合い決定部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して否定的であるときに、前記ユーザに対するネガティブ度合いを決定する、 請求項１から３のいずれか１項に記載の制御システム。 【請求項５】 前記ネガポジ度合い決定部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して肯定的であるときに、前記ユーザに対するポジティブ度合いを決定する、 請求項１から４のいずれか１項に記載の制御システム。 【請求項６】 前記ネガポジ度合い決定部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して肯定的であるときに、前記ユーザに対するポジティブ度合いを決定する、 請求項１から５のいずれか１項に記載の制御システム。 【請求項７】 前記ネガポジ度合い決定部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して肯定的であるときに、前記ユーザに対するポジティブ度合いを決定する、 請求項１から６のいずれか１項に記載の制御システム。
0.919554	JP2023074696A	2023-04-28	JP2024158997	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	司法判断支援装置、司法判断支援方法及び司法判断支援プログラム		G06Q50/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義 ; 田辺 大	【要約】 【課題】公正な司法判断を支援する。【解決手段】司法判断支援装置は、訴訟に関する訴訟データ、判決に関する判決データ、事件に関する事件データ、及び裁判に関する裁判データのうちの少なくとも一つを取得する取得部と、取得部によって取得された訴訟データ、判決データ、事件データ及び裁判データのうちの少なくとも一つに基づいて司法判断を支援する司法判断支援部と、を有する。【選択図】 図１	【請求項１】 一以上の司法判断支援装置であって、 訴訟に関する訴訟データ、判決に関する判決データ、事件に関する事件データ、及び裁判に関する裁判データのうちの少なくとも一つを取得する取得部と、 前記取得部によって取得された前記訴訟データ、前記判決データ、前記事件データ及び前記裁判データのうちの少なくとも一つに基づいて司法判断を支援する司法判断支援部と、 を有することを特徴とする司法判断支援装置。 【請求項２】 前記司法判断支援部は、前記取得部によって取得された前記訴訟データ、前記判決データ、前記事件データ及び前記裁判データのうちの少なくとも一つを入力とし、司法判断支援情報を出力とする学習済モデルを用いて、前記訴訟データ、前記判決データ、前記事件データ及び前記裁判データのうちの少なくとも一つに基づいて司法判断支援情報を生成することを特徴とする請求項１に記載の司法判断支援装置。 【請求項３】 前記司法判断支援部は、前記訴訟データ、前記判決データ、前記事件データ及び前記裁判データのうちの少なくとも一つを入力とし、前記訴訟データ、前記判決データ、前記事件データ及び前記裁判データのうちの少なくとも一つに基づいて司法判断支援情報を生成する学習済モデルを用いて、前記訴訟データ、前記判決データ、前記事件データ及び前記裁判データのうちの少なくとも一つに基づいて司法判断支援情報を生成することを特徴とする請求項１又は２に記載の司法判断支援装置。 【請求項４】 前記司法判断支援部は、前記訴訟データ、前記判決データ、前記事件データ及び前記裁判データのうちの少なくとも一つを入力とし、前記訴訟データ、前記判決データ、前記事件データ及び前記裁判データのうちの少なくとも一つに基づいて司法判断支援情報を生成する学習済モデルを用いて、前記訴訟データ、前記判決データ、前記事件データ及び前記裁判データのうちの少なくとも一つに基づいて司法判断支援情報を生成することを特徴とする請求項１から３のいずれか１項に記載の司法判断支援装置。 【請求項５】 前記司法判断支援部は、前記訴訟データ、前記判決データ、前記事件データ及び前記裁判データのうちの少なくとも一つに基づいて司法判断支援情報を生成することを特徴とする請求項１から４のいずれか１項に記載の司法判断支援装置。 【請求項６】 前記司法判断支援部は、前記訴訟データ、前記判決データ、前記事件データ及び前記裁判データのうちの少なくとも一つに基づいて司法判断支援情報を生成することを特徴とする請求項１から５のいずれか１項に記載の司法判断支援装置。
0.919554	JP2023074697A	2023-04-28	JP2024158998	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	判定装置、判定方法及び判定プログラム		G06Q20/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義 ; 中谷 亘一	【要約】 【課題】特殊詐欺のリスクを高精度に検知する。【解決手段】判定装置は、金融における属性データ、顧客の属性に関する属性データ、及び顧客の金融に関する金融データのうちの少なくとも一つを取得する取得部と、取得部によって取得された属性データ、属性データ及び金融データのうちの少なくとも一つに基づいて顧客に対する特殊詐欺のリスクを判定する判定部と、判定部によって判定されたリスクについての金融を顧客との今後提供と、を有する。【選択図】 図１	【請求項１】 金融における顧客が被害された属性データ、当該顧客の属性に関する属性データ、及び前記顧客の金融に関する金融データのうちの少なくとも一つを取得する取得部と、 前記取得部によって取得された前記属性データ、前記属性データ及び前記金融データのうちの少なくとも一つに基づいて前記顧客に対する特定詐欺と、 前記判定部によって判定された前記リスクについての金融を前記顧客と行う金融部と、 を有することを特徴とする判定装置。 【請求項２】 前記判定部は、前記顧客の金融に基づいて前記リスクについての金融の有無を決定し、当該内容の前記リスクについての金融を前記顧客と行う金融部と、 請求項１に記載の判定装置。 【請求項３】 前記判定部は、前記顧客の金融に基づいて前記リスクについての金融の有無を決定し、当該内容の前記リスクについての金融を前記顧客と行わない金融部と、 請求項１又は２に記載の判定装置。 【請求項４】 前記判定部は、前記リスクについての金融データと、前記リスクについての金融に対する前記顧客の反応に関する反応データとを取得する取得部と、 前記判定部によって判定された前記リスクについての金融データと、前記反応データとに基づいて、当該内容の前記リスクについての金融を前記顧客と行う金融部と、 を有することを特徴とする判定装置。 【請求項５】 前記判定部は、前記判定部によって判定された前記リスクについての金融データと、前記リスクについての金融に対する前記顧客の反応に関する反応データとを取得する取得部と、 前記判定部によって判定された前記リスクについての金融データと、前記反応データとに基づいて、当該内容の前記リスクについての金融を前記顧客と行う金融部と、 を有することを特徴とする判定装置。 【請求項６】 前記判定部は、前記顧客の金融に関する感情データが含まれる対話機能を有する文章生成モデルを用いて、前記リスクについての金融の内容についての金融を前記顧客と行わない金融部と、 請求項１又は２に記載の判定装置。 【請求項７】 前記判定部は、前記顧客の金融に関する感情データが含まれる対話機能を有する文章生成モデルを用いて、前記リスクについての金融の内容についての金融を前記顧客と行わない金融部と、 請求項１から３のいずれか１項に記載の判定装置。 【請求項８】 前記取得部は、過去の被害が発生された判決に関する前記判例データを取得し、 前記司法判断支援部は、前記取得部によって取得された過去の被害が発生された判決に関する前記判例データに基づいて前記判断を支援する司法判断支援部と、 を有することを特徴とする判定装置。 【請求項９】 前記判定部は、前記顧客の金融に関する感情データが含まれる対話機能を有する文章生成モデルを用いて、前記リスクについての金融の内容についての金融を前記顧客と行わない金融部と、 請求項１から８のいずれか１項に記載の判定装置。
0.919554	JP2023074835A	2023-04-28	JP2024159075	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	提供装置、提供方法及び提供プログラム		G06Q50/10 ; G06N3/006	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義 ; 渡邊 一雄	【要約】 【課題】キャラクターに関する情報をリアルタイムで提供する。【解決手段】提供装置は、キャラクターの設定に関する情報、及びユーザに関する情報の少なくとも一方を取得する取得部と、取得部によって取得された設定に関する情報の少なくとも一方に基づいて、キャラクターに関する情報を提供する提供部と、を有する。【選択図】 図１	【請求項１】 キャラクターの設定に関する情報、及びユーザに関する情報の少なくとも一方を取得する取得部と、 前記取得部によって取得された設定に関する情報の少なくとも一方に基づいて、キャラクターに関する情報を提供する提供部と、 を有することを特徴とする提供装置。 【請求項２】 前記取得部は、前記ユーザに関する情報として、前記ユーザの属性及び前記ユーザの感情のうちの少なくとも一方を取得する、 請求項１に記載の提供装置。 【請求項３】 前記取得部は、前記ユーザに関する情報として、前記ユーザの属性及び前記ユーザの感情のうちの少なくとも一方を取得する、 請求項１又は２に記載の提供装置。 【請求項４】 前記提供部は、前記設定に関する情報、及びユーザに関する情報の少なくとも一方に基づいて、前記キャラクターに関する情報を提供する、 請求項１から３のいずれか１項に記載の提供装置。 【請求項５】 前記提供部は、前記設定に関する情報、及びユーザに関する情報の少なくとも一方に基づいて、前記キャラクターに関する情報を提供する、 請求項１から４のいずれか１項に記載の提供装置。 【請求項６】 前記提供部は、前記キャラクターの発言方法を提供する、 請求項１から５のいずれか１項に記載の提供装置。 【請求項７】 前記提供部は、前記設定に関する情報、及びユーザに関する情報の少なくとも一方に基づいて、前記キャラクターの発言方法を提供する、 請求項１から６のいずれか１項に記載の提供装置。 【請求項８】 前記提供部は、前記設定に関する情報、及びユーザに関する情報の少なくとも一方に基づいて、前記キャラクターの発言方法を提供する、 請求項１から７のいずれか１項に記載の提供装置。 【請求項９】 前記提供部は、前記設定に関する情報、及びユーザに関する情報の少なくとも一方に基づいて、前記キャラクターの発言方法を提供する、 請求項１から８のいずれか１項に記載の提供装置。 【請求項１０】 前記提供部は、前記設定に関する情報、及びユーザに関する情報の少なくとも一方に基づいて、前記キャラクターの発言方法を提供する、 請求項１から９のいずれか１項に記載の提供装置。 【請求項１１】 キャラクターの設定に関する情報、及びユーザに関する情報の少なくとも一方を取得する取得ステップと、 前記取得ステップによって取得された前記設定に関する情報及び前記ユーザに関する情報の少なくとも一方に基づいて、前記キャラクターに関する情報を提供する提供ステップと、 を有することを特徴とする提供方法。 【請求項１２】 コンピュータに、 前記取得ステップと、 前記提供ステップと、を実行させる提供プログラム。
0.919554	JP2023074693A	2023-04-28	JP2024159077	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	提供装置、提供方法及び提供プログラム		G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義 ; 田辺 大	【要約】 【課題】コンテンツの効果を十分に検証する。【解決手段】提供装置は、ユーザに関するユーザデータ、ユーザの反応に関する反応データ、及びコンテンツに関するコンテンツデータのうちの少なくとも一つを取得する取得部と、収集部によって収集されたユーザデータ、反応データ及びコンテンツデータのうちの少なくとも一つに基づいてユーザデータ、反応データ及びコンテンツデータのうちの少なくとも一つを提供する提供部と、を有する。【選択図】 図１	【請求項１】 ユーザに関するユーザデータ、ユーザの反応に関する反応データ、及びコンテンツに関するコンテンツデータのうちの少なくとも一つを取得する取得部と、 前記取得部によって収集された前記ユーザデータ、前記反応データ及び前記コンテンツデータのうちの少なくとも一つに基づいてユーザデータ、反応データ及びコンテンツデータのうちの少なくとも一つを提供する提供部と、 を有することを特徴とする提供装置。 【請求項２】 前記提供部は、前記ユーザデータに含まれるユーザの属性、前記ユーザの反応及び前記コンテンツのうちの少なくとも一つを提供する、 請求項１に記載の提供装置。 【請求項３】 前記提供部は、学習済モデルが含まれる対話機能を有する文章生成モデルを用いて、前記ユーザの属性、前記ユーザの反応及び前記コンテンツのうちの少なくとも一つを提供する、 請求項１又は２に記載の提供装置。 【請求項４】 前記取得部は、前記推察者に対して前記コンテンツの再生及び前記ユーザの反応の少なくとも一方が発生された場合に、前記ユーザの属性及び前記ユーザの反応のうちの少なくとも一方を取得し、 前記提供部は、前記推察者に対して前記コンテンツを提供する、 請求項１又は２に記載の提供装置。 【請求項５】 前記取得部は、前記ユーザの感情が取得された前記反応データを取得し、 前記提供部は、前記感情が前記ユーザの感情を示すユーザ感情値を決定するネガポジ度合い決定部と、 前記ユーザ感情値に基づいて、前記ユーザに対するネガティブ又はポジティブ度合いを決定するネガポジ度合い決定部と、 を有することを特徴とする提供装置。 【請求項６】 前記ネガポジ度合い決定部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して否定的であるときに、前記ユーザに対するネガティブ度合いを決定する、 請求項５に記載の提供装置。 【請求項７】 前記ネガポジ度合い決定部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して肯定的であるときに、前記ユーザに対するポジティブ度合いを決定する、 請求項５又は６に記載の提供装置。 【請求項８】 前記提供部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して肯定的であるときに、前記ユーザに対するポジティブ度合いを決定する、 請求項５から７のいずれか１項に記載の提供装置。 【請求項９】 前記提供部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して肯定的であるときに、前記ユーザに対するポジティブ度合いを決定する、 請求項５から８のいずれか１項に記載の提供装置。 【請求項１０】 前記提供部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して肯定的であるときに、前記ユーザに対するポジティブ度合いを決定する、 請求項５から９のいずれか１項に記載の提供装置。 【請求項１１】 前記提供部は、前記ユーザ感情値が前記ユーザに対して肯定的であるときに、前記ユーザに対するポジティブ度合いを決定する、 請求項５から１０のいずれか１項に記載の提供装置。
0.919554	JP2023074693A	2023-04-28	JP2024159078	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	運転手支援装置、運転手支援方法及び運転手支援プログラム		B60W50/14 ; B60W40/08 ; G08G1/09	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義 ; 武田 一哉	【要約】 【課題】運転手を守り支援する。【解決手段】運転手支援装置は、運転手に関する運転手情報、運転手の会話に関する会話情報、運転手の運転に関する運転情報、及び交通に関する交通情報のうちの少なくとも一つを取得する取得部と、取得部によって取得された運転手情報、会話情報、運転情報及び交通情報のうちの少なくとも一つに基づいて運転手の状態を判断する状態判断部と、判断部によって判断された運転手の状態に応じて、運転手に対する警告を出力する警告部と、を有する。【選択図】 図１	【請求項１】 運転手に関する運転手情報、当該運転手の会話に関する会話情報、当該運転手の運転に関する運転情報、及び交通に関する交通情報のうちの少なくとも一つを取得する取得部と、 前記取得部によって取得された前記運転手情報、前記会話情報、前記運転情報及び前記交通情報のうちの少なくとも一つに基づいて前記運転手の状態を判断する状態判断部と、 前記状態判断部によって判断された前記運転手の状態に応じて、前記運転手に対する警告を出力する警告部と、 を有することを特徴とする運転手支援装置。 【請求項２】 前記状態判断部は、前記運転手情報、前記会話情報、前記運転情報及び前記交通情報のうちの少なくとも一つを入力とし、前記運転手の状態を出力とする学習済モデルを用いて、前記運転手情報、前記会話情報、前記運転情報及び前記交通情報のうちの少なくとも一つに基づいて前記運転手の状態を判断する、 請求項１に記載の運転手支援装置。 【請求項３】 前記運転手支援部は、前記運転手に向けて、前記会話情報、前記交通情報及び前記運転情報のうちの指示に関する指示情報を出力する、 請求項１に記載の運転手支援装置。 【請求項４】 前記運転手支援部は、前記運転手に向けて、前記運転手に対して、前記運転手の状況に応じて異なる内容の前記会話情報を前記出力部に出力する、 請求項２に記載の運転手支援装置。 【請求項５】 前記運転手支援部は、前記運転手に向けて、前記運転手が運転中であるか否かに応じて異なる内容の前記会話情報を前記出力部に出力する、 請求項２又は４に記載の運転手支援装置。 【請求項６】 前記運転手支援部は、前記運転手に向けて、運行方法、ルートおよび休憩のタイミングのうちの少なくとも一つに関する前記指示情報を出力する、 請求項２から５のいずれか１項に記載の運転手支援装置。 【請求項７】 前記運転手支援部は、前記管理者に向けて、前記運転手情報及び前記運転情報のうちの少なくとも一方を前記出力部に出力する、 請求項１に記載の運転手支援装置。 【請求項８】 前記運転手支援部は、前記管理者に向けて、前記運転手の表情、動作、感情及びストレスのうちの少なくとも一つに関する前記報告情報を出力する、 請求項６に記載の運転手支援装置。 【請求項９】 前記運転手支援部は、前記管理者に向けて、車の運転時間、位置、速度及び急ブレーキの有無のうちの少なくとも一つに関する前記報告情報を出力する、 請求項８に記載の運転手支援装置。 【請求項１０】 運転手支援装置によって実行される運転手支援方法であって、
0.919554	JP2023074835A	2023-04-28	JP2024159079	2024-11-08	0000-01-01		0000-01-01	運転手支援装置、運転手支援方法及び運転手支援プログラム		B60W50/14 ; B60W40/08 ; G08G1/09	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義 ; 武田 一哉	【要約】 【課題】運転手を守り支援する。【解決手段】運転手支援装置は、運転手に関する運転手情報、当該運転手の会話に関する会話情報、当該運転手の運転に関する運転情報、及び交通に関する交通情報のうちの少なくとも一つを取得する取得部と、取得部によって取得された運転手情報、会話情報、運転情報及び交通情報のうちの少なくとも一つに基づいて運転手の状態を判断する状態判断部と、判断部によって判断された運転手の状態に応じて、運転手に対する警告を出力する警告部と、を有する。【選択図】 図１	【請求項１】 運転手に関する運転手情報、当該運転手の会話に関する会話情報、当該運転手の運転に関する運転情報、及び交通に関する交通情報のうちの少なくとも一つを取得する取得部と、 前記取得部によって取得された前記運転手情報、前記会話情報、前記運転情報及び前記交通情報のうちの少なくとも一つに基づいて前記運転手の状態を判断する状態判断部と、 前記状態判断部によって判断された前記運転手の状態に応じて、前記運転手に対する警告を出力する警告部と、 を有することを特徴とする運転手支援装置。 【請求項２】 前記状態判断部は、前記運転手情報、前記会話情報、前記運転情報及び前記交通情報のうちの少なくとも一つを入力とし、前記運転手の状態を出力とする学習済モデルを用いて、前記運転手情報、前記会話情報、前記運転情報及び前記交通情報のうちの少なくとも一つに基づいて前記運転手の状態を判断する、 請求項１に記載の運転手支援装置。 【請求項３】 前記運転手支援部は、前記運転手に向けて、前記会話情報、前記交通情報及び前記運転情報のうちの指示に関する指示情報を出力する、 請求項１に記載の運転手支援装置。 【請求項４】 前記運転手支援部は、前記運転手に向けて、前記運転手に対して、前記運転手の状況に応じて異なる内容の前記会話情報を前記出力部に出力する、 請求項２に記載の運転手支援装置。 【請求項５】 前記運転手支援部は、前記運転手に向けて、前記運転手が運転中であるか否かに応じて異なる内容の前記会話情報を前記出力部に出力する、 請求項２又は４に記載の運転手支援装置。 【請求項６】 前記運転手支援部は、前記運転手に向けて、運行方法、ルートおよび休憩のタイミングのうちの少なくとも一つに関する前記指示情報を出力する、 請求項２から５のいずれか１項に記載の運転手支援装置。 【請求項７】 前記運転手支援部は、前記管理者に向けて、前記運転手情報及び前記運転情報のうちの少なくとも一方を前記出力部に出力する、 請求項１に記載の運転手支援装置。 【請求項８】 前記運転手支援部は、前記管理者に向けて、前記運転手の表情、動作、感情及びストレスのうちの少なくとも一つに関する前記報告情報を出力する、 請求項６に記載の運転手支援装置。 【請求項９】 前記運転手支援部は、前記管理者に向けて、車の運転時間、位置、速度及び急ブレーキの有無のうちの少なくとも一つに関する前記報告情報を出力する、 請求項８に記載の運転手支援装置。 【請求項１０】 運転手支援装置によって実行される運転手支援方法であって、
1.364553	JP2023075259A	2023-04-28	JP2024062351	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム		G06T7/215 ; G06V10/30	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】カメラにより撮影された物体の撮影情報を把握のため当たにおける場合に、当該当当に当たするデータ量を削減することができる情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】少なくとも１つのプロセッサを備える情報処理装置において、プロセッサは、カメラにより撮影された物体フレーム２の画像から、撮影された物体をとして定める情報を出力し、複数フレームN、N＋１、N＋２の画像から出力された情報に基づいて、移動方向が、上下方向の何れかの方向、かつ、同じ方向であり、上下方向の移動量が一定範囲内の点を一定数以上検出した場合、点情報に含まれる点の中から、検出した一定数以上の点以外の点のみを出力する。【選択図】 図１５	【請求項１】 少なくとも１つのプロセッサを備え、 前記プロセッサは、 カメラにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を点として定めた点情報を出力し、 複数フレームの画像から出力された前記点情報に基づいて、移動方向が上下方向の何れかの方向で、かつ同じ方向であり点一定数以上検出した場合、前記点情報に含まれる点の中から、検出した一定数以上の点以外の点のみを出力する 情報処理装置。 【請求項２】 前記プロセッサは、前記カメラが設けられた移動体が速度中である場合、検出した一定数以上の点のみから、左右方向の移動量を算出する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を点として定めた点情報を出力し、 複数フレームの画像から出力された前記点情報に基づいて、移動方向が上下方向の何れかの方向で、かつ同じ方向であり点一定数以上検出した場合、前記点情報に含まれる点の中から、検出した一定数以上の点以外の点のみを出力する 処理をコンピュータが実行する情報処理方法。 【請求項４】 コンピュータに、 カメラにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を点として定めた点情報を出力し、 複数フレームの画像から出力された前記点情報に基づいて、移動方向が上下方向の何れかの方向で、かつ同じ方向であり点一定数以上検出した場合、前記点情報に含まれる点の中から、検出した一定数以上の点以外の点のみを出力する 処理を実行させるための情報処理プログラム。

0.919554	JP2023075280A	2023-04-28	JP2021159342	2024-11-08	0000-01-01	0000-01-01	配送システム、建物、及び配送システム	B65G61/00 | G06Q50/10	株式会社ＮＴＴドコモ	株式会社	【要約】　【課題】配送物を住戸の配送物置棚まで自動的に届ける。【解決手段】情報処理装置４１０は、建物から届いた物体の数をＮ２台に配送物９４を自動配送するための配送スケジュールを、第四期間第２８６を、配送物入口用第二期２８８、配送物出口用第三期２９０、配送可能なエクスチェンジプレート、及び配送物棚情報９４を用いて生成する。情報処理装置４１０は、生成したスケジュールを、建物から届いた物体の数をＮ２台に配送物９４を自動配送するための配送スケジュールを、第四期間第２８６を、配送物入口用第二期２８８、配送物出口用第三期２９０、配送可能なエクスチェンジプレート、及び配送物棚情報９４を用いて生成する。情報処理装置４１０は、生成したスケジュールを

0.917792	JP2023566732A	2023-04-14	JP2024152503	2024-10-25	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	配送システム、建物、及び配送システム	B65G61/00 ; B65G1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】配送物を自動で届ける配送システムを提供する。【解決手段】配送システムは、建物内の複数の住戸のそれぞれに、前記建物内の通路を走行する配送用車両と共に配送物を自動配送するための配送ユニットを配置する。前記配送用車両は、配送物入口用開口部、配送物出口用開口部、押出装置、及び荷取りエクスチェンジプレートを備え、前記配送物内の各住戸に割り当てられた配送物情報又は前記配送用車両を特定する情報に基づいて、前記配送用車両が前記配送物情報に対応した住戸に、前記配送用車両が前記配送物情報に対応した住戸に対応する荷取りエクスチェンジプレートを配置可能な位置まで移動するように制御する制御装置と、を有する、配送システム。【選択図】図４	【請求項１】 建物内の複数の住戸のそれぞれに、前記建物内の通路を走行する配送用車両と共に配送物を自動配送するための配送ユニットを配置する配送システムであって、 前記配送用車両は、配送物入口用開口部、配送物出口用開口部、押出装置、及び荷取りエクスチェンジプレートを備え、前記配送物内の各住戸に割り当てられた配送物情報又は前記配送用車両を特定する情報に基づいて、前記配送用車両が前記配送物情報に対応した住戸に、前記配送用車両が前記配送物情報に対応した住戸に対応する荷取りエクスチェンジプレートを配置可能な位置まで移動するように制御する制御装置と、 前記配送物は、前記配送用車両の荷取りエクスチェンジプレートに配置された状態で、前記配送物入口用開口部から前記配送用車両に搬入され、 前記配送用車両は、前記配送物情報に対応した住戸に、前記荷取りエクスチェンジプレートを配置し、 前記配送物は、前記荷取りエクスチェンジプレートから前記押出装置により、前記配送物出口用開口部から前記対応した住戸に配送される、配送システム。 【請求項２】 前記配送物は、前記配送物入口用開口部から前記配送物出口用開口部に搬送するための一方向に流れる搬送第１ベルトコンベアを備える、請求項１に記載の配送システム。 【請求項３】 前記配送物は、前記配送物入口用開口部から前記配送物出口用開口部に搬送するための一方向に流れる搬送第２ベルトコンベアを備える、請求項１に記載の配送システム。 【請求項４】 前記荷取部は、前記配送用車両が走行する場合、前記配送物情報に対応した住戸の前記配送物出口用開口部に前記荷取りエクスチェンジプレートを配置するように制御する、請求項１に記載の配送システム。 【請求項５】 前記配送物は、前記配送用車両が前記配送物情報に対応した住戸の前記配送物出口用開口部に配置されるまで、前記配送用車両が走行する場合、前記荷取りエクスチェンジプレートを配置するように制御する、請求項４に記載の配送システム。 【請求項６】 前記配送物は、前記配送用車両が前記配送物情報に対応した住戸の前記配送物出口用開口部に配置されるまで、前記配送用車両が走行する場合、前記荷取りエクスチェンジプレートを配置するように制御する、請求項４に記載の配送システム。 【請求項７】 前記荷取部は、前記配送用車両が停車する際に、前記荷取りエクスチェンジプレートを配置するように制御する、請求項４に記載の配送システム。 【請求項８】 前記荷取部は、前記配送用車両が前記配送物情報に対応した住戸の前記配送物出口用開口部に配置されるまで、前記配送用車両が停車する際に、前記荷取りエクスチェンジプレートを配置するように制御する、請求項４に記載の配送システム。 【請求項９】 前記荷取部により制御され、前記荷取部は、前記荷取部により制御され、前記荷取部は、前記荷取部により制御され、前記荷取部は、

0.916912	JP2023053085A	2023-04-07	JP2021149290	2024-10-18	0000-01-01			0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム、プログラムおよびロボット	G06N3/008 ; B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動をきめ細やかな精度でデータ化するための技術を提供する。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動をきむユーザ特定部と、ロボットの感情を示す感情値を決定する感情決定部と、 感情値決定部により決定された感情値に基づいて、前記ユーザの行動をきめデータを履歴データに記憶するめ学習制御部と、前記ユーザ特定部により特定されたユーザの発話内容を表す文字情報に基づいて、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する行動決定部と、を含む。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動をきむユーザ特定部と、 ロボットの感情を示す感情値を決定する感情決定部と、 前記感情決定部により決定された感情値に基づいて、前記ユーザの行動をきむデータを履歴データに記憶するめ学習制御部と、 前記ユーザ特定部により特定されたユーザの発話内容を表す文字情報に基づいて、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する行動決定部と、 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記学習制御部は、前記行動決定部によって決定された行動に対してもめ定められた時間が経過すると、前記感情決定部によって決定された感情値に基づいて、前記ユーザの行動をきむデータを履歴データに記憶するめ学習制御部と、 を含む請求項１記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定部は、複数の感情値を組み合わせて前記感情値を決定する、 請求項１または請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定部は、ロボットが行うジェスチャーまたはロボットの表情内容を含み、 前記感情制御部は、前記行動決定部によって決定された行動がボイジェスチャーまたは表情内容に対してもめ定められた行動決定部と、 を含む請求項１から請求項３のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態又はロボットの状態に基づいて、ロボットの感情を示す感情値を決定する請求項１から請求項４のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項６】 コンピュータを、請求項１から請求項４のいずれか１項に記載の行動制御システムとして機能させるためのプログラム。 【請求項７】 請求項１から請求項４のいずれか１項に記載の行動制御システムと、 前記行動制御システムが制御の対象とする制御対象と、 を含むロボット。
0.916912	JP2023053086A	2023-04-07	JP2021149291	2024-10-18	0000-01-01			0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム、プログラムおよびロボット	B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させることができる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動をきむユーザ特定部と記憶するユーザ特定記憶部と、前記ユーザ状態に基づいて、ユーザの感情をきめ感情値を決定する感情決定部と、前記感情決定部により決定された感情値に基づいて、前記ユーザの行動をきむデータを履歴データに記憶するめ学習制御部と、前記ユーザ特定部により特定されたユーザの発話内容を表す文字情報に基づいて、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する行動決定部と、を含む 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動をきむユーザ状態を記憶するユーザ特定記憶部と、 前記ユーザ特定部により特定されたユーザ状態に基づいて、ユーザの感情をきめ感情値を決定する感情決定部と、 前記感情決定部により決定された感情値を示す感情値が決定されるより前に前記感情決定部より決定される前に、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する行動決定部と、 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記過去の感情値及び前記現在の感情値との組み合わせと予め定められた行動決定テーブルに基づいて決められた行動を決定する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定部は、前記過去の感情値が正の値であり、かつ前記現在の感情値が負の値である場合、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記過去の感情値を正に変化させるための行動を決定する 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定部は、前記過去の感情値及び前記現在の感情値との組み合わせと予め定められた行動決定テーブルに基づいて決められた行動を決定する 請求項２または請求項３に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記行動決定部は、ロボットが行うジェスチャーを含む 請求項１から請求項４のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記感情決定部は、更に、ロボットの感情を示す感情値を決定し、 前記行動決定部は、前記感情決定部により決定された感情値が閾値を超えた場合、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記ユーザの行動に対応する行動に基づいて決められた行動を決定する 請求項１から請求項５のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記感情決定部は、前記ユーザ状態又はロボットの状態に基づいて、ロボットの感情を示す感情値を決定する請求項１から請求項６のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項８】 コンピュータを、請求項１から請求項７のいずれか１項に記載の行動制御システムとして機能させるためのプログラム。 【請求項９】 請求項１から請求項７のいずれか１項に記載の行動制御システムと、 前記行動制御システムが制御の対象とする制御対象と、 を含むロボット。
0.916912	JP2023053087A	2023-04-07	JP2021149292	2024-10-18	0000-01-01			0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム、プログラムおよびロボット	B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させることができる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動をきむユーザ特定部記憶部と、ユーザ状態に基づいて、ユーザの感情をきめ感情値を決定する感情決定部と、ユーザ状態に基づく感情の時のユーザの感情値の履歴データとに基づいて、ユーザの行動に対応するロボットの行動を決定するめ行動決定部と、を含む。 【選択図】図2	【請求項１】 ユーザの行動をきむユーザ状態を記憶するユーザ特定記憶部と、 前記ユーザ特定記憶部に記憶された前記ユーザ状態に基づいて、ユーザの感情をきめ感情値を決定する感情決定部と、 前記感情決定部により決定された感情値に基づいて、前記ユーザの行動に対応するロボットの行動を決定する行動決定部と、 前記感情決定部により決定された感情値と、前記ユーザ状態とを含む前記ユーザの履歴データおよび当該会話の際の前記ユーザの感情値の履歴データとを記憶する履歴データ記憶部と、 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記過去の感情値及び前記現在の感情値との組み合わせと予め定められた行動決定テーブルに基づいて決められた行動を決定する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記履歴記憶部は、前記ユーザ状態又はロボットの状態に基づいて、ロボットの感情を示す感情値を決定する請求項１または請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記ユーザの発話内容を表す文字情報に基づいて、前記履歴データを参照して、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する 請求項１から請求項３のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記ユーザの発話内容を表す文字情報に基づいて、前記履歴データを参照して、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する 請求項１から請求項４のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記ユーザの発話内容を表す文字情報に基づいて、前記履歴データを参照して、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する 請求項１から請求項５のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記ユーザの発話内容を表す文字情報に基づいて、前記履歴データを参照して、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する 請求項１から請求項６のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項８】 前記行動決定部は、前記ユーザ状態又はロボットの状態に基づいて、ロボットの感情を示す感情値を決定する請求項１から請求項７のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項９】 コンピュータを、請求項１から請求項８のいずれか１項に記載の行動制御システムとして機能させるためのプログラム。 【請求項１０】 請求項１から請求項８のいずれか１項に記載の行動制御システムと、 前記行動制御システムが制御の対象とする制御対象と、 を含むロボット。
1.04388	JP2023052335A	2023-04-06	JP2340711332	2024-05-24	0000-01-01			0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W40/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】車両に搭載された物体センサの組み合わせで取得したインデックス値に基づいて自動運転を制御する。 【解決手段】車両に搭載した複数のセンサ情報のうち、予め定められた数のセンサ情報の複数の組み合わせ毎に、前記車両の４つの車輪それぞれの車輪速、横加速、及び前記車輪と支持するサスペンション毎の、当該車輪速、当該横加速、及び当該サスペンションを制御するためのインデックス値を算出して当該車輪速、当該横加速、及び当該サスペンション毎の制御装置を算出する算出部と、前記算出部により算出された前記インデックス値を基に当該車輪速、当該横加速、及び当該サスペンション毎の制御装置を算出する算出部と、前記制御装置に基づいて、自動運転を制御する制御部と、を備える。 【選択図】図１	【請求項１】 車両に搭載された複数のセンサ情報のうち、予め定められた数のセンサ情報の複数の組み合わせ毎に、前記車両の４つの車輪それぞれの車輪速、横加速、及び前記車輪と支持するサスペンション毎の、当該車輪速、当該横加速、及び当該サスペンションを制御するためのインデックス値を算出して当該車輪速、当該横加速、及び当該サスペンション毎の制御装置を算出する算出部と、 前記制御装置に基づいて、自動運転を制御する制御部と、を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記算出部は、深層学習を用いた統分法による多変量解析により、前記インデックス値から前記制御装置を算出する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記制御部は、前方と衝突しないように、前記車両を制御する、 請求項１または請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記算出部は、車輪速、横速、及びサスペンション毎に少なくとも含む自動運転制御対象毎にもめ定められた数のインデックス値を算出する、請求項１乃至請求項３のいずれか１項に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記算出部は、前記車両の走行状況に応じて変更された前記複数のセンサ情報の組み合わせに基づいて、前記自動運転制御対象毎にもめ定められた数のインデックス値を算出する、請求項４に記載の情報処理装置。 【請求項６】 コンピュータを、 請求項１～請求項５のいずれか１項記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
1.17814	JP2023017614A	2023-04-05	JP2340603725	2024-05-13	0000-01-01			0000-01-01	0000-01-01	フォークリフト	B66F9/08 ; B66F9/06 ; B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】積載部が高い場合において、多様な荷物の積載方法及び運搬の容易を提供する。 【解決手段】上下方向に設定するガイドＧＳを備えるフォークリフト１０であって、ガイドＧＳの点との接地ことに上下方向に移動可能であり、かつ荷物が載置される部位をガイドＧＳに対して垂直方向に伸縮可能な複数のフォーク３０と、フォークリフト１０に搭載された検知部と、前記検知部が検知した情報に基づいて、複数のフォーク３０の上下駆動及び伸縮を制御する制御部と、を備えている。 【選択図】図９	【請求項１】 上下方向に設定するガイドを備えるフォークリフトであって、 前記ガイドの点との接地ことに上下方向に移動可能であり、かつ荷物が載置される部位を前記ガイドに対して前後方向に伸縮可能な複数のフォークと、 前記フォークに搭載された検知部と、 前記検知部が検知した情報に基づいて、前記複数のフォークの上下駆動及び伸縮を制御する制御部と、 を備えるフォークリフト。 【請求項２】 前記制御部は、前記検知部が検知したそれぞれに、１又は複数の前記フォークを備える請求項１に記載のフォークリフト。 【請求項３】 前記検知部は、各前記フォークのそれぞれに載置される前記荷物の重量に係る情報を検知し、 前記制御部は、各前記検知部を重量に応じて設定された複数の前記フォークに対する前記荷物の載置順及び荷下ろし順の少なくとも制御する請求項１又は２に記載のフォークリフト。 【請求項４】 前記制御部は、前記検知部が検知した情報に基づいて自律走行を行う請求項１又は２に記載のフォークリフト。 【請求項５】 前記制御部は、前記フォークリフトの変心位置に基づいて、各前記フォークを制御する請求項４に記載のフォークリフト。
0.916661	JP2023017768A	2023-04-05	JP2324148553	2024-10-18	0000-01-01			0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム、プログラムおよびロボット	G06N3/004 ; B25J13/00 ; G06N5/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させることができる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動をきむユーザ特定部記憶部と、前記ユーザ状態に基づいて、ユーザの感情をきめ感情値を決定する感情決定部と、ユーザ状態に基づく感情の時のユーザの感情値の履歴データとに基づいて、ユーザの行動に対応するロボットの行動を決定するめ行動決定部と、を含む 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動をきむユーザ状態を記憶するユーザ特定記憶部と、 前記ユーザ特定部により特定されたユーザ状態に基づいて、ユーザの感情をきめ感情値を決定する感情決定部と、 前記感情決定部により決定された感情値を示す感情値が決定されるより前に前記感情決定部より決定される前に、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する行動決定部と、 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記過去の感情値及び前記現在の感情値との組み合わせと予め定められた行動決定テーブルに基づいて決められた行動を決定する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記行動決定部は、前記過去の感情値が正の値であり、かつ前記現在の感情値が負の値である場合、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記過去の感情値を正に変化させるための行動を決定する 請求項２に記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定部は、前記過去の感情値及び前記現在の感情値との組み合わせと予め定められた行動決定テーブルに基づいて決められた行動を決定する 請求項２または請求項３に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記行動決定部は、ロボットが行うジェスチャーを含む 請求項１から請求項４のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項６】 コンピュータを、請求項１から請求項５のいずれか１項に記載の行動制御システムとして機能させるためのプログラム。 【請求項７】 請求項１から５のいずれか１項に記載の行動制御システムと、 前記行動制御システムが制御の対象とする制御対象と、 を含むロボット。 【請求項８】 前記ユーザに対して、個性を段変可能な情報の提供をロボットが実行する個性を行う場合、 前記個性設定部は、他のロボットに設定された個性とは異なる個性を設定する 請求項７に記載のロボット。
0.916661	JP2023017767A	2023-04-05	JP2324148554	2024-10-18	0000-01-01			0000-01-01	0000-01-01	行動制御システム、プログラムおよびロボット	G06N3/004 ; B25J13/008 ; G06N5/04 ; G10L15/00 ; G06F16/90335	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ユーザの行動に対して適切な行動をロボットに実行させることができる。 【解決手段】行動制御システムは、ユーザの行動をきむユーザ特定部記憶部と、ユーザ状態に基づいて、ユーザの感情をきめ感情値を決定する感情決定部と、ユーザ状態に基づく感情の時のユーザの感情値の履歴データとに基づいて、ユーザの行動に対応するロボットの行動を決定するめ行動決定部と、を含む 【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの行動をきむユーザ状態を記憶するユーザ特定記憶部と、 前記ユーザ特定部により特定されたユーザ状態に基づいて、ユーザの感情をきめ感情値を決定する感情決定部と、 前記感情決定部により決定された感情値を示す感情値が決定されるより前に前記感情決定部より決定される前に、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する行動決定部と、 前記感情決定部により決定された感情値と、前記ユーザ状態とを含む前記ユーザの履歴データおよび当該会話の際の前記ユーザの感情値の履歴データとを記憶する履歴データ記憶部と、 を含む行動制御システム。 【請求項２】 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記過去の感情値及び前記現在の感情値との組み合わせと予め定められた行動決定テーブルに基づいて決められた行動を決定する 請求項１に記載の行動制御システム。 【請求項３】 前記履歴記憶部は、前記ユーザ状態又はロボットの状態に基づいて、ロボットの感情を示す感情値を決定する請求項１または請求項２記載の行動制御システム。 【請求項４】 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記ユーザの発話内容を表す文字情報に基づいて、前記履歴データを参照して、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する 請求項１から請求項３のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項５】 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記ユーザの発話内容を表す文字情報に基づいて、前記履歴データを参照して、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する 請求項１から請求項４のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項６】 前記行動決定部は、前記ユーザの行動に対応する行動として、前記ユーザの発話内容を表す文字情報に基づいて、前記履歴データを参照して、前記ユーザの行動に対応する行動を決定する 請求項１から請求項５のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項７】 前記行動決定部は、前記ユーザ状態又はロボットの状態に基づいて、ロボットの感情を示す感情値を決定する請求項１から請求項６のいずれか１項に記載の行動制御システム。 【請求項８】 コンピュータを、請求項１から請求項７のいずれか１項に記載の行動制御システムとして機能させるためのプログラム。 【請求項９】 請求項１から請求項７のいずれか１項に記載の行動制御システムと、 前記行動制御システムが制御の対象とする制御対象と、 を含むロボット。
0.916661	JP2023017768A	2023-04-05	JP2324148555	2024-10-18	0000-01-01			0000-01-01	0000-01-01	情報提示システム、プログラムおよびロボット	G06F16/90	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ユーザ自発的に支援することができる情報提示システム、プログラム及びロボットを提供する。【解決手段】ロボットが、通信網を介して通信可能なサーバ（端末装置）に、ユーザの発話、ユーザの映像等の音声を行う情報提示システムについて、ロボットは、発話情報取得ステップにおいて、取得されたユーザの発話内容を表す文字情報が、情報の検索を依頼する内容であった場合、その文字情報に基づく検索語を３０２と、検索語２３０に基づく検索結果をディスプレイ２６２に出力することによってテキスト及び画像をユーザに提示する音声出力ステップと、を含む。【選択図】図２	【請求項１】 ユーザの発話内容を表す文字情報に基づく検索語を行う情報提示システムであって、 前記検索語による検索結果を音声出力、テキスト出力、及び画像の表示の少なくとも一つによってユーザに提示する提示情報システム。 【請求項２】 前記ユーザの発話内容に基づいて前記検索語を生成する検索語生成ステップと、 前記検索語による検索結果を音声出力、テキスト出力、及び画像の表示の少なくとも一つによってユーザに提示する提示ステップと、 を含む情報提示システム。 【請求項３】 コンピュータを、請求項１又は請求項２に記載の情報提示システムとして機能させるためのプログラム。 【請求項４】 請求項１又は請求項２に記載の情報提示システムと、 前記音声部により音声出力を行う音声部と、テキスト、及び画像の少なくとも１つを出力する出力装置と、 を含むロボット。
1.043594	JP2023050997A	2023-04-04	JP2324101508	2024-07-29	0000-01-01			0000-01-01	0000-01-01	ロボットの制御システム、ロボットの制御プログラム	B25J13/08	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】把持前による荷物の位置の補正、積み、及び保持の一連の作業を迅速かつ確実に行う。 【解決手段】把持指令とセンサデータとを入力するデータ入力部と、ソフトマテリアル１０２が把持する荷物の把持状態を推定する把持状態推定部と、把持状態推定部が推定した把持状態に基づいて、把持指令を修正するための制御指令値を算出する指令値算出部と、を備えるロボットの制御システムであって、把持指令は、ソフトマテリアル１０２の把持前の荷物の位置と姿勢とを含み、指令値算出部は、把持状態推定部が推定した把持状態に基づいて、ソフトマテリアル１０２が把持する荷物の位置と姿勢とを修正するための制御指令値を算出する。 【選択図】図９	【請求項１】 把持指令とセンサデータとを入力するデータ入力部と、 ソフトマテリアルと、 前記ソフトマテリアルが把持する荷物の状態を推定する把持状態推定部と、 前記把持状態推定部が推定した把持状態に基づいて、前記把持指令を修正するための制御指令値を算出する指令値算出部と、 を備えるロボットの制御システムであって、 前記把持指令は、前記ソフトマテリアルが把持する前の荷物の位置と姿勢とを含み、 前記指令値算出部は、前記把持状態推定部が推定した把持状態に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを修正するための制御指令値を算出する、 ロボットの制御システム。 【請求項２】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１に記載のロボットの制御システム。 【請求項３】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１または請求項２に記載のロボットの制御システム。 【請求項４】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項３のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項５】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項４のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項６】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項５のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項７】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項６のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項８】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項７のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項９】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項８のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項１０】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項９のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項１１】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項１０のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項１２】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項１１のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項１３】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項１２のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項１４】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項１３のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項１５】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項１４のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項１６】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項１５のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項１７】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項１６のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項１８】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項１７のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項１９】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項１８のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項２０】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項１９のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項２１】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項２０のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項２２】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項２１のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項２３】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項２２のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項２４】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項２３のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項２５】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項２４のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項２６】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項２５のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項２７】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項２６のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項２８】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項２７のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項２９】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項２８のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項３０】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項２９のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項３１】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項３０のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項３２】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項３１のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項３３】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項３２のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項３４】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項３３のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項３５】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項３４のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項３６】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項３５のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項３７】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項３６のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項３８】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項３７のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項３９】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項３８のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項４０】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項３９のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項４１】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項４０のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項４２】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項４１のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項４３】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項４２のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項４４】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項４３のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項４５】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項４４のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項４６】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項４５のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項４７】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項４６のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項４８】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項４７のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項４９】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項４８のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項５０】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項４９のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項５１】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項５０のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項５２】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項５１のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項５３】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項５２のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項５４】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項５３のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項５５】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項５４のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項５６】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリアルが把持する荷物の位置と姿勢とを推定する 請求項１から請求項５５のいずれか１項に記載のロボットの制御システム。 【請求項５７】 前記把持状態推定部は、前記ソフトマテリアルの変形量に基づいて、前記ソフトマテリ

0.915532	JP2023550632A	2023-03-27	JP2024136608	2024-10-09	0000-01-01		0000-01-01	ロボットの制御システム、ロボット、ロボットの制御プログラム	B25J15/04 | B25J5/00 | B25J13/08 | B25J19/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】 把持前にある荷物の把持を含む複数の作業間の作業全容を理解して実行することで、制御負担を軽減する。
【解決手段】 ロボットシステム２０は例えば、荷物Ｗ１０７が把持することを目的としているため、荷物Ｗ１０７に対する把持作業は把握せず、物の全体像の把握、ロボットシステム２０を構成する機器の特定と大まかな可動域の決定、荷物Ｗ１０７に対する把持位置の候補の抽出、把持順と把持していない荷物との位置関係等、の処理が大きいものとして、荷物Ｗ１０７に対する把持作業に応じて、図１及び図４に示すように、ロボットシステム２１Ｘ（第１の実施の形態では、２１ＥＸ、２１ＦＸ、２１ＧＸ、２１ＨＸの２種類）を具備して成る、ロボットシステム２０から、ロボットシステム２１ＥＸに交換して、対象物１００の把持とは別の作業時に応じた位置を実行する構成とした。
【選択図】 図４	【課題項目１】
二次元的に複数する前面の平面物体で密集可能であり、対象物に対する仕事種に応じてツールを装着し、前記対象物に対するシステムであって、
前記対象物に対する仕事種を判定する判定部と、
前記判定部で判定された仕事種に対応する前記ツールを装着させる動作を制御し、前記仕事種に応じた動作を制御する制御部とロボットの制御システム。
【請求項２】
ＳＧＣＳ人間型ツールは、人のその機能を有し、前記対象物をホールドする、請求項１記載のロボットの制御システム。
【請求項３】
前記対象物に対応するツールの、前記対象物に対するおもな作業に特化して配置する把持センサツールを備える、請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４】
前記ロボットが、人型ロボットである、請求項１記載のロボットの制御システム。
【請求項５】
前記ロボットが、床面に対して駆動輪を介して支持された車両に搭載されている、請求項１記載のロボットの制御システム。
【請求項６】
前記判定部が、前記ツールに装着された、前記対象物の画像を撮影して作図対象物の種類と識別するカメラ、及び、前記プロセッシングユニットを備えたセンサ群からの情報で判定する、請求項１記載のロボットの制御システム。
【請求項７】
二次元的に複数する前面の平面物体で密集可能であり、対象物に対する仕事種に応じてツールを装着し、前記対象物に対する前記対象物の位置を特定するセンシングユニットを有するロボット。
【請求項８】
コンピュータを請求項１～請求項７の何れか１項記載の前記判定部、前記制御部として動作させる、ロボットの制御プログラム。
1.040023	JP2023046064A	2023-03-24	JP2024101507	2024-07-29	0000-01-01		0000-01-01	ロボットハンド、ロボットの制御システム、機能回復支援システム、ロボットの制御プログラム、機能回復支援プログラム	B25J15/08	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】 把持前にある荷物の位置の確認、傾み、及び把持の一連の作業を迅速かつ確実に行う。
【解決手段】 把持部２０をソフトマテリアル１０２で構成することで、複数の荷物パッド２４により吸着時に、ソフトマテリアル１０２が荷物１００に密着するため、吸着パッド２４の、例えば、エアー吸着構造で、荷物１００を吸着するときの荷物の保持力として利用され、荷物１００を確実に保持することができる。すなわち、ソフトマテリアル１０２は、吸着パッド２４による荷物１００に対する把持力、把持物に変形を与えるための、荷物１００の保持力を安定させることができ、複数枚の吸着で把持するような不安定性を実現に反止することができる。また、荷物１００が硬いトーンに密着されていて、吸着パッド２４が完全スコに追従されやすくても、ソフトマテリアル１０２に吸着されて引き出した後、確実に吸着パッド２４で吸着させることができる。
【選択図】 図３	【請求項１】
対象物を保持する基盤となる把持部と、
前記把持部に設けられ、前記対象物を吸着する吸着パッドと、
前記吸着パッドが突出された状態で、前記把持部の表面に対応の再度で保護され、前記把持部の動作に応じて変形し得るソフトマテリアル、
を有するロボットハンド。
【請求項２】
対象物に対峙させて保持することが可能なロボットの制御システムであって、
対象物を保持する基盤となる把持部と、
前記把持部に設けられ、前記対象物を吸着する吸着パッドと、
前記吸着パッドが突出された状態で、前記把持部の表面に対応の再度で保護され、前記把持部の動作に応じて変形し得るソフトマテリアル、
前記把持部に設けられ、前記対象物の形状及び向き度を含む対象物情報を検出する第１センサ部と、
前記第１センサ部の検出結果に基づいて、前記対象物を把持する動作を制御する制御部と、
を有するロボットの制御システム。
【請求項３】
前記第１センサ部が、
前記対象物の画像を撮影して作図対象物の種類と識別するカメラと、前記対象物の位置を特定するモーションプロセッシングユニットの制御システム。
【請求項４】
前記制御部が、前記ソフトマテリアルにおける、前記対象物の吸着機能の状態を判定する機能判定部と、
前記機能判定部において機能低下と判定された場合に、前記ロボットの把持動作と、前記ドックステーションに設置する吸着パッドの交換動作とを実行する制御部と、
を有するロボットの制御システム。
【請求項５】
前記機能判定部が、前記ソフトマテリアルにおける、前記対象物の吸着機能の状態を判定する機能判定部と、
前記機能判定部において機能低下と判定された場合に、前記ロボットの把持動作と、前記ドックステーションに設置する吸着パッドの交換動作とを実行する制御部と、
を有するロボットの制御システム。
【請求項６】
前記第１センサ部が、前記対象物の画像を撮影して作図対象物の種類と識別するカメラと、前記対象物の位置を特定するモーションプロセッシングユニットの制御システム。
【請求項７】
前記制御部が、前記ソフトマテリアルにおける、前記対象物の吸着機能の状態を判定する機能判定部と、
前記機能判定部において機能低下と判定された場合に、前記ロボットの把持動作と、前記ドックステーションに設置する吸着パッドの交換動作とを実行する制御部と、
を有するロボットの制御システム。
【請求項８】
前記第１センサ部が、前記対象物の画像を撮影して作図対象物の種類と識別するカメラと、前記対象物の位置を特定するモーションプロセッシングユニットの制御システム。
【請求項９】
コンピュータを請求項１～請求項８の何れか１項記載の前記判定部、前記制御部として動作させる、ロボットの制御プログラム。
0.91503	JP2023407321A	2023-03-23	JP2024135838	2024-10-04	0000-01-01		0000-01-01	管理装置	B65G1/137 | G06Q10/087	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】 商品の出荷遅れを抑制すること。
【解決手段】 実施形態に係る管理装置は、管理部を備える。管理部は、出荷情報に基づいた第１クライアントの商品が欠品し、かつ、欠品している第１クライアントの商品と同一の商品が、第１クライアントとは異なる第２クライアントの商品として管理されている場合、第２クライアントの商品を代替商品として出荷させる。
【選択図】 図１	【請求項１】
倉庫に保管される商品を管理する管理装置と、
前記管理装置と通信可能に接続されるロボットと、
出荷情報に基づいた第１クライアントの商品が欠品し、かつ、欠品している前記第１クライアントの商品と同一の商品が、第２クライアントの商品として保管されている場合、前記第２クライアントの商品を代替商品として出荷させる、管理装置。
【請求項２】
前記代替商品が出荷された場合、前記代替商品と同一の商品が前記第２クライアントの商品として補充される、請求項１記載の管理装置。
【請求項３】
前記倉庫では、出荷情報に応じて複数の管理レベルに分けて商品が保管され、
前記倉庫には保管される前記複数のクライアントの商品は、前記出荷情報の作成レベルは下の商品であり、
前記管理装置は、前記出荷情報が前記所定レベル以下の商品に対して、前記代替商品を出荷させる、請求項１に記載の管理装置。
0.91503	JP2023047332A	2023-03-23	JP2024136261	2024-10-04	0000-01-01		0000-01-01	行動制御システム及びプログラム	B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】 従来技術では、ユーザからの質問に対して適切な行動をロボットに実行させることで効率の良い対応を。
【解決手段】 行動制御システムは、ユーザがロボットを介して行う対話機能に基づき、前記ユーザの質問に対する回答を生成する回答生成部と、前記ユーザの質問に対する回答を生成する際に、前記回答生成部が、前記ユーザの対話履歴に基づき、前記質問に対する前記ユーザの感情を判定する感情判定部と、前記感情に対応する前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、を含む。
【選択図】 図２	【請求項１】
ユーザとロボットを対話させる対話機能に基づき、前記ユーザの質問に対する回答を生成する回答生成部と、
前記ユーザの感情を推定する感情推定機能に基づき、前記質問に対する前記ユーザの感情を判定する感情判定部と、
前記感情に対応する前記ロボットの行動を決定する行動決定部と、
を含む行動制御システム。
【請求項２】
前記行動決定部は、複数の感情の中から特定行動を決定する、請求項１に記載の行動制御システム。
【請求項３】
前記行動決定部は、
前記感情が前記ユーザの第１感情を示す場合、第１特定行動を決定し、
前記感情が前記ユーザの前記第１感情とは異なる第２感情を示す場合、前記第１特定行動とは異なる第２特定行動を決定する、
システム。
【請求項４】
前記行動決定部は、
前記第１感情が前記ユーザの喜びの場合、前記ユーザの頭の動きに前記ロボットのヘッドを連動させることで前記ユーザに対する肯定行動として決定し、
前記第２感情が前記ユーザの怒りの場合、前記ユーザの頭の動きに前記ロボットのヘッドを連動させずに前記ユーザに対する否定行動として決定する、
前記第１特定行動と、前記第２特定行動と、を含む、請求項３に記載の行動制御システム。
【請求項５】
コンピュータを、請求項１から４のいずれか一項に記載の行動制御システムとして機能させるためのプログラム。
0.914654	JP2023044159A	2023-03-30	JP2024134064	2024-10-03	0000-01-01		0000-01-01	吸引方法、および、吸引装置	B65B/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】 袋内に収容される複数の細線材がランセットされた複数包帯に物品が載置され、複数の前記細線材のやから、前記物品を選択的に吸引する。
【解決手段】 実施形態に係る吸引方法は、ロボットアームによって、前記物品を選択された前記細線材に包む吸引工程と
を有する、吸引方法。
【請求項２】
複数の前記細線材は、大きさが互いに異なるように形成され、
前記選択工程は、
複数の前記細線材のやから、前記物品の大きさと吸引対応にした前記細線材を選択する、
請求項１に記載の吸引方法。
【請求項３】
複数の前記細線材は、開口部の径および前記開口部の大きさのやなくともいずれかが互いに異なるように形成され、
前記選択工程は、
複数の前記細線材のやから、前記物品の大きさと吸引対応にした前記開口部を有する前記細線材を選択する、
請求項１に記載の吸引方法。
【請求項４】
前記袋は、開口部を有する袋状に形成され、
前記包帯工程において、前記物品は、袋状の前記細線材に挿入される、
請求項１に記載の吸引方法。
【請求項５】
ロボットアームによって、複数の前記細線材を前記吸引装置に予めセットするセット工程
を有する、請求項１に記載の吸引方法。
【請求項６】
前記細線材は、開口部を有する袋状に形成され、
前記セット工程は、
前記開口部が開いた状態で前記細線材をセットする、
請求項５に記載の吸引方法。
【請求項７】
物品を細線材によって包む複数のロボットアームと、
前記ロボットアームを制御する制御装置と
を備え、
前記制御装置は、
当初が互いに異なる複数の前記細線材が予めセットされた複数包帯に前記物品が載置され、複数の前記細線材のやから、
0.914028	JP2023410484A	2023-03-15	JP2024131026	2024-09-30	0000-01-01		0000-01-01	自律航行船舶	B63H25/04 | B63B79/15 | B63B79/40 | B63B49/00 | B63B79/10 | B63N3/00 | B63N3/04 | B63B21/17 | B63B1/24 | B63B1/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】 航行に要するコストを低減することができる自律航行船舶を提供する。
【解決手段】 実施形態に係る自律航行船舶は、船体と、機関と、情報収集装置と、制御装置と、測位装置と、自律航行装置と、翼型とを備える。機関は、船体に設けられるマストに取り付ける。情報収集装置は、船体の周囲の気象情報および海洋情報を収集する。制御装置は、情報収集装置によって収集された気象情報および海洋情報に基づいて、船体の姿勢および速さとなるように機関の出力を制御する。測位装置は、船体の位置を測位する。自律航行装置は、測位装置によって測位された船体の位置に基づいて、航路を目指地点から目的地まで自律走行するように翼型を制御する。翼型は、船体の周囲に設けられ、前方中の船体に働き力を与えて船体を浮上させる。
【選択図】 図１	【請求項１】
船体と、
前記船体に設けられるマストに張られる機関と、
前記船体の気象情報および海洋情報を収集する情報収集装置と、
前記情報収集装置によって収集される気象情報および海洋情報に基づいて、前記船体の姿勢および速さを制御する制御装置と、
前記船体の位置を測位する測位装置と、
前記測位装置によって測位された前記船体の位置に基づいて、前記船体を目指地点から目的地まで前記船体を航行させるように自律走行する自律航行装置と、
前記船体に設けられ、前方中の前記船体に働き力を与えて前記船体を浮上させる翼型と、
を備える、自律航行船舶。
【請求項２】
前記機関は、電力を供給するスラストユニットを駆動する電動モータを備え、
前記制御装置は、
前記電動モータに供給する電力を発電する太陽光パネルが設けられる、
請求項１に記載の自律航行船舶。
【請求項３】
前記制御装置は、
前記測位装置によって測位された前記船体の位置に基づいて、
前記船体を目指地点から目的地まで自律走行するように前記自律航行装置を制御する、
請求項１に記載の自律航行船舶。
【請求項４】
吸引に関わる、前方中の前記船体に働き力を付与して前記船体を浮上させる水中翼を備える、
請求項１に記載の自律航行船舶。
0.914028	JP2023410088A	2023-03-15	JP2024131061	2024-09-30	0000-01-01		0000-01-01	吸引方法、および、吸引装置	B65B/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】 物品を細包前に吸引するための作業工程を少なくするとともに、コストを抑制すること。
【解決手段】 実施形態に係る吸引方法は、選択工程と、吸引工程とを有する。選択工程は、物品のやきさ、および、物品を吸引する細包前のやきさに応じた細線材と、大きさが異なる複数の細線材のやから、選択する。吸引工程は、ハンドアームによって、物品を、選択された細線材に包む、選択工程では、細線材に互おれた物品を細包する細包前の細線材やスペースよりも大きい細線材が選択される。
【選択図】 図１	【請求項１】
物品の大きさ、および、前記物品を細包する細包前の大きさに応じた細線材と、大きさが異なる複数の細線材のやから、
ハンドアームによって、前記物品を、選択された細線材に包む細包工程と
を有する、
前記選択工程では、細線材に互おれた前記物品を細包する細包前の細包前スペースよりも大きい細線材が選択される、請求項１に記載の吸引方法。
【請求項３】
前記選択工程では、前記物品を包んだ状態の細線材のきさが、前記収容スペースよりも大きい細線材が選択される、請求項２に記載の吸引方法。
【請求項４】
物品を細線材によって包む複数のロボットアームと、
前記ロボットアームを制御する制御装置と
を備え、
前記制御装置は、
前記物品のきさ、および、前記物品を細包する細包前のきさに応じて、細線材に包まれた前記物品を細包する前細線材を選択する、
ロボットシステム。
【請求項５】
前記制御装置は、前記物品のきさ、および、前記物品を細包する細包前のきさに応じて、細線材に包まれた前記物品を細包する前細線材を選択する、
請求項４に記載のロボットシステム。
1.040739	JP2023412125A	2023-03-15	JP2024058545	2024-04-25	0000-01-01		0000-01-01	情報通知装置、信号機装置およびプログラム	G08G1/16 | G08G1/09	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】 移動通信網の通信状況の影響を受けることなく自動運転車両へ情報を通知する。
【解決手段】 情報通知装置１４の制御部１６は、交差点の周辺に設けられたセンサ１１から交差点の周辺の交通状況を取得し、生成部１８は、取得部１６によって取得された前記交通状況に基づき、これから交差点に進入する自動運転車両への通知情報を生成し、生成部１８によって生成された通知情報を、交差点の周辺に設けられた表示部１２にコード情報（例えば２次元コード）として表示させる。
【選択図】 図１０	【請求項１】
交差点の周辺に設けられたセンサから前記交差点の周辺の交通状況を取得する取得部と、
前記取得部によって取得された前記交差点に基づき、これから前記交差点に進入する自動運転車両への通知情報を生成する生成部と、
前記生成部によって生成された通知情報を、前記交差点の周辺に設けられた表示部にコード情報として表示させる表示制御部と
を有する、
情報通知装置。
【請求項２】
前記生成部は、前記通知情報として、これから前記交差点に進入する複数台の自動運転車両の各々に対して走行を指示する誘導情報を生成する請求項１記載の情報通知装置。
【請求項３】
前記生成部は、前記交差点の周辺のうち前記自動運転車両から死角となる死角領域の交通状況を考慮して、前記走行指示情報を生成する、
請求項２記載の情報通知装置。
【請求項４】
前記表示制御部は、前記コード情報として２次元コードを前記表示部に表示させる請求項１記載の情報通知装置。
【請求項５】
請求項１～請求項４のいずれか１項記載の情報通知装置と、
信号機と、
交差点毎に設けられる信号機装置。
【請求項６】
コンピュータに、
交差点の周辺に設けられたセンサから前記交差点の周辺の交通状況を取得し、
取得した前記交通状況に基づき、これから前記交差点に進入する自動運転車両への通知情報を生成し、
生成した通知情報を前記交差点の周辺に設けられた表示部にコード情報として表示させる
ことを含む情報を処理するための情報通知プログラム。
1.040597	JP2023404062A	2023-03-14	JP2024052211	2024-04-10	0000-01-01		0000-01-01	ロボットの制御システム、ロボットの制御プログラム	B25J13/08 | B25J19/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】
【課題】 把持前にある荷物の位置の確認、傾み、及び把持の一連の作業を迅速かつ確実に行う。
【解決手段】 荷物１００の固性（形状、重さ等）に基づいて把持し、分離した結果で、把持部２０の選択、及び、吸着パッド２４の選択を行うことで、単一の人型ロボット１によって、様々な種類の荷物１００をピッキングすることが可能となる。言い換えれば、荷物１００の属性毎に異なるロボットを選択し、ロボットを必要がなく、ピッキング作業の効率化を図ることができる。
【選択図】 図１０ | 【請求項１】
把持前にある荷物の位置の確認、傾み、及び把持の一連の作業を迅速かつ確実に行う。
【解決手段】 荷物１００の固性（形状、重さ等）に基づいて把持し、分離した結果で、把持部２０の選択、及び、吸着パッド２４の選択を行うことで、単一の人型ロボット１によって、様々な種類の荷物１００をピッキングすることが可能となる。言い換えれば、荷物１００の属性毎に異なるロボットを選択し、ロボットを必要がなく、ピッキング作業の効率化を図ることができる。人型ロボット１は、荷物の出庫業務及び入庫業務を一つの荷物毎２０分程度で実施し、作業効率を向上させる。
【選択図】 図１０ | 【請求項１】
対象物を把持する基盤となる第１把持部と、
前記第１把持部に設けられ、第１吸着面に基づいて吸着し、分離した結果で、把持部２０の選択、及び、吸着パッド２４の選択を行うことで、単一の人型ロボットによって、様々な種類の荷物１００をピッキングすることが可能となる、第１吸着パッドと、
前記第１吸着面とは異なる第２吸着面を有し、前記第１吸着パッドとは異なる第２吸着パッドと、
前記第１把持部に設けられ、前記対象物の形状及び向き度を含む対象物情報を検出する第１センサ部と、
前記第１センサ部の検出結果に基づいて、前記対象物を把持する動作を制御する制御部と、
を有するロボットの制御システム。
【請求項２】
前記第１センサ部が、
前記対象物の画像を撮影して作図対象物の種類と識別するカメラと、前記対象物の位置を特定するモーションプロセッシングユニットの制御システム。
【請求項３】
前記第１把持部は、
前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも柔らかい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項５】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも摩擦係数が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項６】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着力が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項７】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の変形量が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項８】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項９】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１０】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１１】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１２】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１３】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１４】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１５】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１６】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１７】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１８】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１９】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項２０】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項２１】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項２２】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項２３】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項２４】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項２５】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項２６】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項２７】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項２８】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項２９】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項３０】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項３１】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項３２】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項３３】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項３４】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項３５】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項３６】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項３７】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項３８】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項３９】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４０】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４１】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４２】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４３】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４４】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４５】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４６】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４７】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４８】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項４９】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項５０】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項５１】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項５２】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項５３】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項５４】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項５５】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項５６】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項５７】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項５８】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項５９】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項６０】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項６１】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項６２】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項６３】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項６４】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項６５】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項６６】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項６７】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項６８】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項６９】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項７０】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項７１】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項７２】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項７３】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項７４】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項７５】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項７６】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項７７】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項７８】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項７９】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項８０】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項８１】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項８２】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項８３】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項８４】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項８５】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項８６】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項８７】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項８８】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項８９】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項９０】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項９１】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項９２】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項９３】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項９４】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項９５】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項９６】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項９７】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項９８】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項９９】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１００】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１０１】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１０２】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの制御システム。
【請求項１０３】
前記第１把持部は、前記第１吸着面が、前記第２吸着面よりも吸着時の接触面積が大きい、
請求項２記載のロボットの

1_333857	JP2023036968A	2023-03-09	JP2024062331	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06V10/94 ; H04N7/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】少なくとも2つの距離軸における物体の位置情報を把握する情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０は、第１カメララ０１、３０Ｄにより撮影された物体の画像から、撮影された物体の存在位置ときずれの２次元変位量構成における少なくとも２つの距離軸の距離位置をカメラ第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄ、距離１カメララ０１に対応する第１プロセッサＰＵ１１、距離第２カメララ０２に対応する第２プロセッサＰＵ１２、距離第１プロセッサからおされた距離情報及び距離第２プロセッサからおされた距離情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。【選択図】図３	【請求項１】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された距離物体の存在位置ときずれの２次元変位量構成における少なくとも２つの距離軸の距離位置をカメラ第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄ、距離１カメララに対応する第１プロセッサＰＵ１１、距離第２カメララに対応する第２プロセッサＰＵ１２、距離第１プロセッサからおされた距離情報及び距離第２プロセッサからおされた距離情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。 【請求項２】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された距離物体の存在位置ときずれの２次元変位量構成における少なくとも２つの距離軸の距離位置をカメラ第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄ、距離１カメララに対応する第１プロセッサＰＵ１１、距離第２カメララに対応する第２プロセッサＰＵ１２、距離第１プロセッサからおされた距離情報及び距離第２プロセッサからおされた距離情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。 【請求項３】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された距離物体の存在位置ときずれの２次元変位量構成における少なくとも２つの距離軸の距離位置をカメラ第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄ、距離１カメララに対応する第１プロセッサＰＵ１１、距離第２カメララに対応する第２プロセッサＰＵ１２、距離第１プロセッサからおされた距離情報及び距離第２プロセッサからおされた距離情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。 【請求項４】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された距離物体の存在位置ときずれの２次元変位量構成における少なくとも２つの距離軸の距離位置をカメラ第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄ、距離１カメララに対応する第１プロセッサＰＵ１１、距離第２カメララに対応する第２プロセッサＰＵ１２、距離第１プロセッサからおされた距離情報及び距離第２プロセッサからおされた距離情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。 【請求項５】 コンピュータに、 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された距離物体の存在位置ときずれの２次元変位量構成における少なくとも２つの距離軸の距離位置をカメラ第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄ、距離１カメララに対応する第１プロセッサＰＵ１１、距離第２カメララに対応する第２プロセッサＰＵ１２、距離第１プロセッサからおされた距離情報及び距離第２プロセッサからおされた距離情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。 【請求項６】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された距離物体の存在位置ときずれの２次元変位量構成における少なくとも２つの距離軸の距離位置をカメラ第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄ、距離１カメララに対応する第１プロセッサＰＵ１１、距離第２カメララに対応する第２プロセッサＰＵ１２、距離第１プロセッサからおされた距離情報及び距離第２プロセッサからおされた距離情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。 【請求項７】 コンピュータに、 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された距離物体の存在位置ときずれの２次元変位量構成における少なくとも２つの距離軸の距離位置をカメラ第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄ、距離１カメララに対応する第１プロセッサＰＵ１１、距離第２カメララに対応する第２プロセッサＰＵ１２、距離第１プロセッサからおされた距離情報及び距離第２プロセッサからおされた距離情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。
1_333857	JP2023036969A	2023-03-09	JP2024062332	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	360W40/62 ; G06T7/00 ; G08G1/16 ; H04N7/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】カメラにより撮影された物体が何であるかを識別しつつ、その存在位置を把握することができる情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０は、第１カメララ０１、３０Ｄにより撮影された物体の画像から、撮影された物体を表現する第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄと、前記第１カメララに対応する第１プロセッサＰＵ１１と、前記第２カメララに対応する第２プロセッサＰＵ１２と、前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記物体情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。【選択図】図１	【請求項１】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 を備える、 前記第３プロセッサは、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサ、 を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記第２プロセッサは、 機械学習を用いた機械情報に基づいて、前記物体の存在位置を把握するための制御変数を算出し、 算出した前記制御変数と、前記物体情報とを前記第３プロセッサに出力する、前記物体の存在位置を制御する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 前記第３プロセッサは、前記物体情報に基づいて、移動体の自動運転を制御する、 処理をコンピュータが実行する情報処理方法。 【請求項４】 コンピュータに、 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 前記第３プロセッサは、前記物体情報に基づいて、移動体の自動運転を制御する、 処理をコンピュータが実行する情報処理方法。 【請求項５】 コンピュータに、 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 前記第３プロセッサは、前記物体情報に基づいて、移動体の自動運転を制御する、 処理をコンピュータが実行する情報処理プログラム。
1_333857	JP2023036970A	2023-03-09	JP2024062333	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06V10/94 ; H04N7/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】複数のカメラによって物体を撮影する場合に、各カメラに適したフレームレートで物体を撮影させる情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０は、第１カメララ０１、３０Ｄにより撮影された物体の画像から、撮影された物体を表現する第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄと、前記第１カメララに対応する第１プロセッサＰＵ１１と、前記第２カメララに対応する第２プロセッサＰＵ１２と、前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。前記第１カメララのフレームレートは、前記第２カメララのフレームレートより大きい。【選択図】図３	【請求項１】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 前記第１カメララのフレームレートは、前記第２カメララのフレームレートより大きい、 情報処理装置。 【請求項２】 前記第２カメララのフレームレートは、前記第１カメララのフレームレートの１０倍以上である、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記第２カメララのフレームレートは１００フレーム／秒以上であり、前記第２カメララのフレームレートは１００フレーム／秒未満である、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララより少フレームレートが小さく、かつ前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体を識別した識別情報と、 前記物体情報とを前記第３プロセッサに出力する、 処理をコンピュータが実行する情報処理方法。 【請求項５】 コンピュータに、 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララより少フレームレートが小さく、かつ前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体を識別した識別情報と、 前記物体情報とを前記第３プロセッサに出力する、 処理をコンピュータが実行する情報処理プログラム。
1_333857	JP2023036971A	2023-03-09	JP2024062334	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	360W30/095 ; G06T7/00 ; G08G1/16 ; B60W40/02 ; H04N7/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】車両に対する外部環境を把握して、車両の走行に係るリスクを高精度に抑制する。【解決手段】情報処理装置は、第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記物体情報に基づいて、前記物体情報を用いて、前記物体を表現する第３プロセッサと、を備える。【選択図】図１	【請求項１】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 を備える、 前記第３プロセッサは、機械学習が検知した機械情報及び前記走行情報に基づいて、所定の移動体に対する外部環境に関する危険度を算出する、 情報処理装置。 【請求項２】 前記第１プロセッサは、第１カメララのフレームレートを変更する、 前記第１プロセッサは、第２カメララのフレームレートを変更する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記危険度は、前記移動体が予測する前記物体の危険な場所を走行するかの度合を示す、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 前記第３プロセッサは、機械学習が検知した機械情報及び前記走行情報に基づいて、所定の移動体に対する外部環境に関する危険度を算出する、 情報処理装置。 【請求項５】 前記第１カメララのフレームレートは可変である、 前記第１プロセッサは、第２カメララのフレームレートを変更する、 前記第３プロセッサは、第２カメララのフレームレートを変更する、 請求項４に記載の情報処理装置。 【請求項６】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 前記第３プロセッサは、機械学習が検知した機械情報及び前記走行情報に基づいて、所定の移動体に対する外部環境に関する危険度を算出する、 情報処理装置。 【請求項７】 前記第１プロセッサは、第２カメララのフレームレートを変更する、 前記第３プロセッサは、第２カメララのフレームレートを変更する、 請求項６に記載の情報処理装置。 【請求項８】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 前記第３プロセッサは、機械学習が検知した機械情報及び前記走行情報に基づいて、所定の移動体に対する外部環境に関する危険度を算出する、 情報処理装置。 【請求項９】 前記第１プロセッサは、第２カメララのフレームレートを変更する、 前記第３プロセッサは、第２カメララのフレームレートを変更する、 請求項８に記載の情報処理装置。
1_333857	JP2023036972A	2023-03-09	JP2024062335	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06V10/94 ; H04N7/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】複数種類の物体の画像から、異常の全行に影響を及ぼす物体の存在位置を把握する情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０は、第１カメララ０１、３０Ｄにより撮影された物体の可視光画像及び赤外線画像の少なくとも一方に基づいて、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄ、前記第１カメララと対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像に基づいて前記物体を表現する第２プロセッサＰＵ１１、前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記物体情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。【選択図】図３	【請求項１】 第１カメララにより撮影された物体の可視光画像及び赤外線画像の少なくとも一方に基づいて、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララと対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 を備える、 前記第３プロセッサは、機械学習が検知した機械情報及び前記走行情報に基づいて、所定の移動体に対する外部環境に関する危険度を算出する、 情報処理装置。 【請求項２】 前記第１プロセッサは、所定要因により前記第１カメララに含まれる可視光カメララにより撮影された前記物体の可視光画像と前記第１カメララに含まれる赤外線カメララにより撮影された前記物体の赤外線画像に基づいて前記危険度を出力する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記第１プロセッサは、前記可視光カメララにより前記可視光画像を撮影するタイミングと、前記赤外線カメララにより前記赤外線画像を撮影するタイミングとを同期させる、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 第１カメララにより撮影された物体の可視光画像及び赤外線画像の少なくとも一方に基づいて、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララと対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 を備える、 情報処理装置。 【請求項５】 コンピュータに、 第１カメララにより撮影された物体の可視光画像及び赤外線画像の少なくとも一方に基づいて、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララと対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 処理をコンピュータが実行する情報処理方法。 【請求項６】 コンピュータに、 第１カメララにより撮影された物体の可視光画像及び赤外線画像の少なくとも一方に基づいて、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララと対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 処理をコンピュータが実行する情報処理プログラム。
1_333857	JP2023036973A	2023-03-09	JP2024062336	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06V10/94 ; H04N7/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】カメラにより撮影された物体の画像に加え、他の検出装置により検出された物体の位置情報を用いて物体の存在位置を把握する情報処理装置、方法及びプログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０は、第１カメララ０１、３０Ｄにより撮影された物体の画像及びレーダーヌ、３０Ｅにより前記物体に照射された電磁波の前記物体からの反射波に基づいて前記物体を表現する第１プロセッサＭａＰＵ１２、１２Ｅ、前記第１カメララと対応する所定の第１カメラ（前処理機能カメラ）に内蔵され、第２カメララにより撮影された前記物体の画像から、前記物体を表現する第２プロセッサＰＵ１２、前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記物体情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。【選択図】図３	【請求項１】 第１カメララにより撮影された物体の画像及びレーダーにより前記物体に照射された電磁波の前記物体からの反射波に基づき前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララと対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記第２プロセッサは、前記第１カメララにより前記画像を撮影するタイミングと、前記レーダーが前記第一電磁波を照射するタイミングとを同期させる、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記第１カメララによって撮影された連続撮影された前後複数の前後物体が前記レーダーによって取得される単独時間あたりの２次元データとから単独時間あたりの３次元データを取得する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 第１カメララにより撮影された物体の画像及びレーダーにより前記物体に照射された電磁波の前記物体からの反射波に基づき前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララと対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 を備える、 情報処理装置。 【請求項５】 コンピュータに、 第１カメララにより撮影された物体の画像及びレーダーにより前記物体に照射された電磁波の前記物体からの反射波に基づき前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララと対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 処理をコンピュータが実行する情報処理方法。 【請求項６】 コンピュータに、 第１カメララにより撮影された物体の画像及びレーダーにより前記物体に照射された電磁波の前記物体からの反射波に基づき前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララと対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 処理をコンピュータが実行する情報処理プログラム。
1_333857	JP2023036974A	2023-03-09	JP2024062337	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06V10/94 ; H04N7/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】カメラにより撮影された物体の種別を認識しつつ、その存在位置を把握する情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０は、第１カメララ０１、３０Ｄにより撮影された物体の画像から、撮影された物体を表現する第１プロセッサＭａＰＵ１２、１２Ｄと、前記第１カメララに対応する所定の第１カメラ（前処理機能カメラ）に内蔵され、第２カメララにより撮影された前記物体の画像から、前記物体を表現する第２プロセッサＰＵ１２、前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記物体情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。【選択図】図３	【請求項１】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体の種別を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記種別情報を対応付ける第３プロセッサと、 前記第３プロセッサは、前記物体情報に基づいて、前記物体の存在位置を把握するための制御変数を算出し、 算出した前記制御変数と、前記物体情報とを前記第３プロセッサに出力する、前記物体の存在位置を制御する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項２】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記種別情報を対応付ける第３プロセッサと、 前記第３プロセッサは、前記物体情報に基づいて、前記物体の存在位置を把握するための制御変数を算出し、 算出した前記制御変数と、前記物体情報とを前記第３プロセッサに出力する、前記物体の存在位置を制御する、 処理をコンピュータが実行する情報処理方法。 【請求項３】 コンピュータに、 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記種別情報を対応付ける第３プロセッサと、 前記第３プロセッサは、前記物体情報に基づいて、前記物体の存在位置を把握するための制御変数を算出し、 算出した前記制御変数と、前記物体情報とを前記第３プロセッサに出力する、前記物体の存在位置を制御する、 処理をコンピュータが実行する情報処理プログラム。
1_333857	JP2023036975A	2023-03-09	JP2024062338	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	当研実行方法、当研実行方法及び当研実行プログラム	G06F1/20	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】推定処理を行うプロセッサが当該処理を行う際の温度上昇を抑制する当研実行装置、当研実行方法及び当研実行プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０、当研実行装置１００は、当研実行装置１００において、当研実行装置は、情報処理装置のＭａｃｈｉｎｅ　Ｌｅａｒｎｉｎｇ　Ｕｎｉｔに内蔵された処理を行う第１プロセッサＭＬＰＵ１１、前記第１プロセッサからおされた前記物体情報に基づいて、前記物体の位置を推定する第２プロセッサＰＵ１２、前記第１プロセッサからおされた前記物体情報を当研するとともに、前記処理装置Ｕ装置情報を対応付ける情報処理装置ごとの物体の検出結果を取得する取得部と、前記取得部の取得した前記物体の結果に基づいて、前記情報処理装置に対する当研を実行させる実行部と、を備える。【選択図】図３	【請求項１】 対応する方向を向いた複数のカメラで撮影された物体の画像から前記物体を表現するとともに前記物体の位置を推定する推定処理を行う第１プロセッサと、 前記第１プロセッサの推定処理に基づいて、前記情報処理装置に対する当研を実行させる実行部と、 を備える、 当研実行装置。 【請求項２】 前記第１プロセッサは、前記物体の位置を推定する推定処理を行う第１推論モデルを用いて、前記物体を表現する第１物体情報を生成し、 前記第１物体情報に基づいて、前記情報処理装置に対する当研を実行させる、 請求項１に記載の当研実行装置。 【請求項３】 前記第１プロセッサは、前記第１物体情報に基づいて、前記情報処理装置の温度変化を予測し、 前記予測値と、前記予測値と比較する前記情報処理装置の温度変化を予測し、 前記予測値と、前記情報処理装置の温度変化を予測値に基づいて、前記情報処理装置に対する当研を実行させる、 請求項２に記載の当研実行装置。 【請求項４】 前記予測値は、前記情報処理装置の温度変化を予測し、 前記予測値と、前記情報処理装置の温度変化を予測値に基づいて、前記情報処理装置に対する当研を実行させる、 請求項３に記載の当研実行装置。 【請求項５】 前記取得部が取得する前記検出結果は、前記物体である、 請求項１に記載の当研実行装置。 【請求項６】 対応する方向を向いた複数のカメラで撮影された物体の画像から前記物体を表現するとともに前記物体の位置を推定する推定処理を行う第１プロセッサと、 前記物体情報及び前記識別情報を対応付ける情報処理装置ごとの前記物体の検出結果を取得し、 当研した前記検出結果に基づいて、前記情報処理装置に対する当研を実行させる、 処理をコンピュータが実行する当研実行方法。 【請求項７】 コンピュータに、 対応する方向を向いた複数のカメラで撮影された物体の画像から前記物体を表現するとともに前記物体の位置を推定する推定処理を行う第１プロセッサと、 前記物体情報及び前記識別情報を対応付ける情報処理装置ごとの前記物体の検出結果を取得し、 当研した前記検出結果に基づいて、前記情報処理装置に対する当研を実行させる、 処理をコンピュータが実行する当研実行プログラム。
1_333857	JP2023036976A	2023-03-09	JP2024062339	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06V10/94 ; H04N7/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】物体の実行方向の位置情報を把握する情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０は、第１カメララ０１、３０Ｄにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサＭａＰＵ１１、１２Ｄと、前記第１カメララに対応する所定の第１カメラ（前処理機能カメラ）に内蔵され、第２カメララにより撮影された前記物体の画像から、前記物体を表現する第２プロセッサＰＵ１２、前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記物体情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。【選択図】図３	【請求項１】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記種別情報を対応付ける第３プロセッサと、 を備える、 前記第３プロセッサは、複数の前記第１カメララにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記実行方向の座標値を算出する、 情報処理装置。 【請求項２】 前記第１プロセッサは、前記第１カメララにより撮影された前記物体の画像及び前記第２カメララにより前記物体に照射された電磁波の前記物体からの反射波に基づき前記物体を表現する第３プロセッサと、 前記第１プロセッサは、前記第１カメララにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記実行方向の座標値を算出する、 前記第３プロセッサは、前記第１物体情報と、前記第２物体情報とに基づいて、前記物体の実行方向の座標値を算出する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記第１プロセッサは、第１時点の前記第２次元変位量構成における前記物体の前方向、または方向、及び前記実行方向のずれる第１時点における前記前方向及び前記実行方向の座標値と、前記点情報として前記第２時点における前記実行方向の座標値とを算出する、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 第１カメララにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第１プロセッサと、 前記第１カメララに対応する所定の第１カメラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現する第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記物体情報及び前記第２プロセッサからおされた前記種別情報を対応付ける第３プロセッサと、 を備え、 前記第３プロセッサは、前記第１カメララにより撮影された前記物体の画像から、前記点情報として前記実行方向の座標値を算出する、 情報処理装置。
1_333857	JP2023036977A	2023-03-09	JP2024062340	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06V10/94 ; H04N7/18	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】イベントカメラにより撮影された物体の画像から物体の存在位置を把握する情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置は、イベントカラ２０Ｃにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現して捉えた点情報とさせた第１プロセッサＭａＰＵ１２と、前記イベントカラと対応する方向を向いた前面解像度カメララに内蔵され、前面解像度カメララにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を表現した識別情報とさせた第２プロセッサＰＵと、前記第１プロセッサからおされた前記点情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサＣｅｎｔｒａｌ　ＢｒａｉｎＳＥ、とを備える。【選択図】図１３	【請求項１】 イベントカラにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現して捉えた点情報とさせた第１プロセッサと、 前記イベントカラと対応する方向を向いた第２カラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を識別した識別情報とさせた第２プロセッサと、 前記第１プロセッサからおされた前記点情報及び前記第２プロセッサからおされた前記識別情報を対応付ける第３プロセッサと、 を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記第１プロセッサは、所定要因により可視光カラにより撮影された前記物体の可視光画像から前記物体を捉えられた輝度された画像点に基づいて前記点情報とさせる、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記所定要因は、前記物体の移動速度が所定値以上の場合及び単位時間あたりに前する環境光の変更変化が所定値以上の場合の少なくとも一方である、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 イベントカラは、撮時刻に撮影された画像と前時刻に撮影された画像との差異量分を表すイベント画像を出力する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 イベントカラにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現して捉えた点情報とさせる、 前記イベントカラと対応する方向を向いた第２カラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を識別した識別情報とさせる、 前記点情報及び前記識別情報を対応付ける、 処理をコンピュータが実行する情報処理方法。 【請求項６】 コンピュータに、 イベントカラにより撮影された物体の画像から、撮影された前記物体を表現して捉えた点情報とさせる、 前記イベントカラと対応する方向を向いた第２カラにより撮影された前記物体の画像から、撮影された前記物体を識別した識別情報とさせる、 前記点情報及び前記識別情報を対応付ける、 処理をコンピュータが実行する情報処理プログラム。
0_912932	JP2023035940A	2023-03-06	JP2024125842	2024-09-19	0000-01-01		0000-01-01	物品の搬送方法、および、物品の搬送装置	360G47/248 ; B65G47/91 ; B65B5/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】容器間における物品の確実な受け渡しを実現する。 【解決手段】容器形状に応じた物品の搬送方法は、設定工程と、第１回転工程と、切断工程と、第２回転

0.912002	JP2023034653A	2023-03-06	JP2022125919	2024-09-19	0000-01-01		0000-01-01	ロボットの制御システム、ロボットの制御プログラム	B25J15/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】把持形態による荷物の把持を含む複数の作業場の作業を実現的に実行することで、制御負担を軽減する。 【解決手段】把持指令Cを用いて、把持100で把持することを含む作業が把持では、把持100における把持作業が把持では、他の作業場の場合、把持指令Cを用いて、把持100で把持することを含む作業が把持では、把持100における把持作業が把持では、他の作業場の場合、把持指令Cを用いて、把持100における把持

0.909656	JP2023017724A	2023-02-08	JP2024112584	2024-08-21	0000-01-01		0000-01-01	管理装置、および、管理システム	G06Q50/28 | B65G61/00 | G06Q10/08	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】倉庫の使用効率を向上させること。 【解決手段】実施形態に係る管理装置は、設定部と、管理部とを備える。設定部は、複数のライフォントの商品にアドレスを設定する。管理部は、複数の商品に対応するアドレスによって管理する。 【選択図】図5	【請求項１】 複数のクライアントの商品にアドレスを設定する設定部と、 複数の倉庫における前記商品と前記アドレスによって管理する管理部と を備える、管理装置。 【請求項２】 前記設定部は、前記商品の需要予測に基づいて、前記商品が保管される倉庫、および、倉庫における商品の管理数を設定 する、請求項１に記載の管理装置。 【請求項３】 前記複数の倉庫は、異なる地域に位置する、請求項２に記載の管理装置。 前記設定部は、地域における前記商品の需要予測に基づいて、前記商品が保管される倉庫、および、倉庫における商品の の管理数を設定する、請求項２に記載の管理装置。 【請求項４】 前記倉庫では、出荷頻度に応じて複数の管理レベルに分けて商品が保管され、 前記設定部は、前記出荷頻度が所定レベル以下の商品に前記アドレスを設定する、請求項１に記載の管理装置。 【請求項５】 請求項１～４のいずれか１つに記載の管理装置と、 前記倉庫における出荷を管理する倉庫管理装置と を備える、管理システム。
0.909407	JP2023016215A	2023-02-06	JP2024111604	2024-08-19	0000-01-01		0000-01-01	カッターシステム	B26D7/06 | B65B69/00 | B26D5/08 | B26D5/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】より適切な切断が可能なカッターシステムを提供する。 【解決手段】カッターシステムは、刃と刃を対象物に向かって変位させるアクチュエータ４０と、対象物に対する刃３０の位置を検出する検出センサ５０と、状態センサ５０により刃３０が対象物を通過したことが検出されたときの刃の位置に基づいて刃の将来位置を予測する将来位置予測部１００と、刃３０と対象物に向かって変位させる際に将来位置に基づいてアクチュエータ４０を制御する駆動制御部１０１と、を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 対象物を切断するための刃と、 前記刃と前記対象物に向かって変位させる駆動部と、 前記対象物に対する前記刃の位置を検出する検出部と、 前記検出部により前記刃が前記対象物を通過したことが検出されたときの前記刃の位置に基づいて前記刃の将来位置を 前記刃と前記対象物に向かって変位させる際に前記将来位置に基づいて前記駆動部を制御する駆動制御部と、を備え カッターシステム。 【請求項２】 ユーザが操作可能な学習用操作部をさらに備え、 前記駆動制御部は、前記学習用操作部の前記ユーザにより操作されたときに前記駆動部を駆動させた後、前記刃の前 置により検出されたときの前記刃の位置に基づいて前記将来位置を学習する 請求項１に記載のカッターシステム。 【請求項３】 前記駆動制御部は、前記将来位置を複数学習する、 請求項２に記載のカッターシステム。 【請求項４】 前記駆動制御部は、前記学習用操作部の前記ユーザが操作可能な状態で前記学習用操作部が前記ユーザにより操作されたときに前記駆動部を駆動させた後、前記刃の前置により検出されたときの前記刃の位置に基づいて前記将来位置を学習する 請求項２に記載のカッターシステム。 【請求項５】 前記駆動制御部は、前記将来位置を複数学習することが可能である 請求項４に記載のカッターシステム。 【請求項６】 複数の前記将来位置は、前記対象物に対して異なる位置であり、 前記駆動制御部は、前記複数の前記将来位置のうちの１つを選択する 請求項５に記載のカッターシステム。 【請求項７】 前記駆動制御部は、前記学習用操作部の前記ユーザにより操作されたときに前記駆動部を駆動させた後、前記刃の前置により検出されたときの前記刃の位置に基づいて前記将来位置を学習する 請求項２に記載のカッターシステム。 【請求項８】 ユーザが操作可能な駆動用操作部をさらに備え、 前記駆動制御部は、前記駆動用操作部の前記ユーザにより操作されたときに前記駆動部を駆動させて前記刃を前記将来位置に移動する 請求項１に記載のカッターシステム。
0.909033	JP2023015430A	2023-02-03	JP2024110693	2024-08-16	0000-01-01		0000-01-01	フォークリフト	B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】より安全に荷箱物を運搬すること。 【解決手段】実施形態に係るフォークリフトは、走行車体と、フォークと、センサと、判定部とを備える。フォークは、走行車体の前方に設けられ、先端部に荷箱が配置される。センサは、荷箱に設置され、当該荷箱の高さの情報を検出する。判定部は、センサのセンシング結果に基づき、フォークの先端部がパレットに設けられたフォーク挿入孔から出ているか否かを判定する。 【選択図】図２	【請求項１】 走行車体と、 前記走行車体の前方に設けられ、先端部に荷箱が配置されるフォークと、 前記荷箱に設置され、前記先端部の高さの情報を検出するセンサと、 前記センサのセンシング結果に基づき、前記フォークの前記先端部が、パレットに設けられたフォーク挿入孔から出ているか否かを判定する、判定部と、 を備える、フォークリフト。 【請求項２】 前記センサは、前記先端部の高さの情報として、前記フォークと荷箱との間の距離を検出し、前記判定部は、前記センサの検出結果に基づき、前記フォークの前記先端部が、前記パレットに設けられたフォーク挿入孔から出ているか否かを判定する、請求項１に記載のフォークリフト。 【請求項３】 前記判定部は、前記先端部の前記フォークが前記フォーク挿入孔に挿入されたか否かを判定する、請求項１に記載のフォークリフト。 【請求項４】 前記判定部は、前記フォークの前記先端部が、前記フォーク挿入孔に挿入されたか否かを判定する、請求項１に記載のフォークリフト。 【請求項５】 前記センサは、前記先端部の前記フォークが前記フォーク挿入孔に挿入されたか否かを検出するカメラを有し、 前記判定部は、前記画像に含まれるパレット領域が、当該画像に対する前方の第１撮像装置である場合、前記先端部が前記フォークが挿入孔に挿入されたか否かを判定する、請求項１に記載のフォークリフト。
0.909009	JP2023016554A	2023-02-02	JP2024110151	2024-08-15	0000-01-01		0000-01-01	フォークリフト	B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】フォークリフトの高さ検知を簡便にすること。 【解決手段】実施形態に係るフォークリフトは、走行車体と、フォークと、センサと、制御装置とを備える。フォークは、走行車体の前方に設けられる。センサは、フォークに設けられ、フォークの先端部の高さの情報を検出する。制御装置は、センサによって検出される情報に基づいて、フォークの傾きを検出する。 【選択図】図４	【請求項１】 走行車体と、 前記走行車体の前方に設けられるフォークと、 前記フォークに設けられ、前記フォークの先端部の高さの情報を検出するセンサと、 前記センサによって検出される情報に基づいて、前記フォークの傾きを検出する制御装置と を備える、フォークリフト。 【請求項２】 前記制御装置は、前記フォークに荷物が載置されたか否かを、前記フォークの傾きが所定の傾き状態となっている場合、 前記フォークに荷物が載置されたと判定する、請求項１に記載のフォークリフト。 【請求項３】 前記制御装置は、前記フォークに載置される荷物の重さ、前記フォークの高さ、および、前記走行車体を制御する、請求項１に記載のフォークリフト。
0.908909	JP2023016519A	2023-02-02	JP2024110173	2024-08-15	0000-01-01		0000-01-01	フォークリフト	B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】フォークリフトの姿勢の状況を正確に検出すること。 【解決手段】実施形態に係るフォークリフトは、走行車体と、フォークと、第１検出センサと、第２検出センサと、制御装置とを備える。フォークは、走行車体の前方に設けられる。第１検出センサは、フォークに設けられる。第２検出センサは、フォークに設けられ、第１検出センサよりも上方に設けられる。制御装置は、フォークに載置された荷物に応じて、第１検出センサおよび第２検出センサのうちどちらか一方によって検出された情報に基づいて、走行車体の前方の状況を検出する。制御装置は、フォークに載置された荷物に応じて、第１検出センサおよび第２検出センサによって検出された情報に基づいて、走行車体の前方の状況を検出する。 【選択図】図１	【請求項１】 走行車体と、 前記走行車体の前方に設けられるフォークと、 前記フォークに設けられ、第１検出センサと、 前記フォークに設けられ、前記第１検出センサよりも上方に設けられる第２検出センサと、 前記フォークに載置された荷物に応じて、前記第１検出センサおよび前記第２検出センサのうちどちらか一方によって検出された情報に基づいて、前記走行車体の前方の状況を検出する、制御装置と、 を備える、フォークリフト。 【請求項２】 前記制御装置は、前記第１検出センサによって検出された情報に基づいて、前記フォークの高さに応じて、前記第２検出センサによって検出された情報を使用する、請求項１に記載のフォークリフト。
0.034627	JP2023012543A	2023-01-31	JP2024064935	2024-05-14	0000-01-01		0000-01-01	カッターシステム	B65B69/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】高内部の収容物を損傷することなく、高の開閉を可能にする技術を提供する。 【解決手段】一態様に係るカッターシステムは、対象物を切断するための刃と、刃と対するための付勢手段と、刃の当接部分の状況を検知するための第２センサと、第２センサが検知した情報に基づいて、付勢手段を制御する制御部と、を備える。 【選択図】図１	【請求項１】 対象物を切断するための刃と、 前記刃と対するための付勢手段と、 前記刃の当接部分の状況を検知するための第２センサと、 前記第２センサが検知した情報に基づいて、前記付勢手段を制御する制御部と、 を備えるカッターシステム。 【請求項２】 前記第２センサは、レーザーセンサ、赤外センサ、画像処理ユニットのいずれかを含む、 請求項１に記載のカッターシステム。 【請求項３】 前記制御部は、前記第２センサが検知した情報に基づいて、前記刃の当接部分が切断対象物の内部又は外部に位置するか を判定する、請求項１に記載のカッターシステム。 【請求項４】 前記制御部は、前記第２センサが検知した情報に基づいて、前記刃の当接部分が切断対象物の内部又は外部に位置すると 判定した場合、前記付勢手段を制御して、前記刃と対するための付勢力を増加させる、請求項３に記載のカッターシステム。 【請求項５】 前記制御部は、前記第２センサが検知した情報に基づいて、前記刃の当接部分が切断対象物を超えた部分に位置すると判 した場合、前記付勢手段を制御して、前記刃と対するための付勢力を減少させる、請求項３に記載のカッターシステム。 【請求項６】 前記第２センサは、スイッチ又は圧力センサを含み、 前記制御部は、前記第１センサが検知した情報に基づいて、前記付勢手段を駆動するか否かを制御する、 請求項２に記載のカッターシステム。 【請求項７】 前記付勢部に前記刃が当接可能な部分を照射する照射部を更に備える 請求項１に記載のカッターシステム。
0.034485	JP2023012295A	2023-01-30	JP2024061580	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	貯蔵部のロット、ピッキングシステム及びプログラム	B65G1/06 | B25J13/08 | B25J5/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】貯蔵部のロットからカートへのパスケットの投入を円滑にする。 【解決手段】貯蔵部のロットは、貯蔵部のパスケットをピックアップアームと、ピックアップアームの先端部に取り付けられたアームセンサ、異なり二つ以上で検出した情報及びアームセンサ以外で検出した情報に基づき、ピックアップアームからカートのロットへのパスケットの受け渡し時における パスケットの向きを整えるようにピックアップアームを制御する制御部と、を有する。 【選択図】図６	【請求項１】 貯蔵部のロットからカートへのパスケットの投入を円滑にする。 【解決手段】貯蔵部のロットは、貯蔵部のパスケットをピックアップアームと、ピックアップアームの先端部に取り付けられたアームセンサ、異なり二つ以上で検出した情報及びアームセンサ以外で検出した情報に基づき、ピックアップアームからカートのロットへのパスケットの受け渡し時における パスケットの向きを整えるようにピックアップアームを制御する制御部と、を有する。 【選択図】図６
0.908162	JP2023010946A	2023-01-27	JP2024108595	2024-08-08	0000-01-01		0000-01-01	フォークリフト	B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】フォーク先端の状況をより正確に把握すること。 【解決手段】実施形態に係るフォークリフトは、走行車体と、フォークと、センサと、距離とを備える。フォークは、走行車体の前方に設けられ、少なくとも先端側に段部を有する。センサは、段部に設置され、フォークの先端側の複数の状況を検出する。距離は、フォークの先端部において、センサの上方および前方のうちの少なくともいずれか1箇所に設置される。 【選択図】図３	【請求項１】 走行車体と、 前記走行車体の前方に設けられ、少なくとも先端側に段部を有するフォークと、 前記段部に設置され、前記先端部の複数の状況を検出するセンサと、 前記センサが検知した情報に基づいて、前記フォークの上方および前方のうちの少なくともいずれか1箇所に設置される距離と を備える、フォークリフト。 【請求項２】 前記距離は、ガラス筒材によって覆われている、請求項１に記載のフォークリフト。 【請求項３】 前記距離は、メッシュ筒材によって覆われている、請求項１に記載のフォークリフト。 【請求項４】 前記フォークは、複数である、 前記距離は、複数の前記フォークの何れかを側面に設置される、請求項１～３のいずれか一つに記載のフォークリフト。
0.908162	JP2023011226A	2023-01-27	JP2024108789	2024-08-08	0000-01-01		0000-01-01	フォークリフトの制御システム	B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】フォーク挿入孔におけるフォークの挿入および足抜かり防止に行うこと。 【解決手段】実施形態に係るフォークリフトの制御システムは、フォークリフトと、パレットと、フォーク挿入孔検出部と、制御装置とを含む。フォークリフトは、走行車体と、走行車体の前方に設けられ、少なくとも先端側に段部を有するフォークと、段部に設置され、フォークの先端部の複数の状況を検出するセンサと、を備える。パレットは、フォークが挿入されるフォーク挿入孔を有する。フォーク挿入孔検出部は、フォーク挿入孔を検出する。制御装置は、 フォークの先端部のフォーク挿入孔の検出に応じて走行車体およびフォークを自動制御する。 【選択図】図１	【請求項１】 走行車体と、前記走行車体の前方に設けられ、少なくとも先端側に段部を有するフォークと、前記段部に設置され、前記フォークの先端部の複数の状況を検出するセンサと、 パレットと、 前記フォークが挿入されるフォーク挿入孔を有するパレットと、 前記フォーク挿入孔を検出するフォーク挿入孔検出部と、 前記センサおよび前記フォーク挿入孔検出部に接続され、前記フォークの先端部の複数の状況を検出するセンサの検出結果および前記フォーク挿入孔検出部によるフォーク挿入孔の検出に応じて走行車体および前記フォークを自動制御する制御装置と、 を備える、フォークリフトの制御システム。 【請求項２】 前記フォークは、前記フォーク挿入孔検出部は、前記フォークに設けられるフォーク先端側面部と、前記パレットに設けられるパレット挿通開口とが前記フォーク挿入孔を構成する際に、前記フォーク挿入孔の検出に応じて前記フォークの挿入を検出する、 請求項１に記載のフォークリフトの制御システム。 【請求項３】 前記フォーク挿入孔検出部は、前記フォークに設けられるフォーク先端側面部と、前記パレットに設けられるパレット挿通開口とが前記フォーク挿入孔を構成する際に、前記フォーク挿入孔の外縁部に設けられ、光を発する発光部を有する、請求項１に記載のフォークリフトの制御システム。 【請求項４】 前記フォーク挿入孔検出部は、前記フォークに設けられるフォーク先端側面部と、前記パレットに設けられるパレット挿通開口とが前記フォーク挿入孔を構成する際に、前記フォーク挿入孔の外縁部に設けられ、光を受ける受光部を有する、請求項１に記載のフォークリフトの制御システム。
0.908038	JP2023010459A	2023-01-26	JP2024108234	2024-08-07	0000-01-01		0000-01-01	吸引方法、および、吸引装置	B63B57/00 | B65D85/30	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】大きさが異なる物品を確実に把持できる技術を提供すること。 【解決手段】実施形態に係る吸引方法は、選択工程と、吸引工程とを有する。選択工程は、物品の大きさに応じた磁荷材を、大きさが異なる複数の磁荷材の中から、選択する。吸引工程は、ハンドアームによって、物品を選択された磁荷材に吸引。 【選択図】図１	【請求項１】 物品の大きさに応じた磁荷材と、大きさが異なる複数の磁荷材の中から選択する選択工程と、 前記選択された磁荷材を有するハンドアームによって、前記物品を吸引する吸引工程と、 を有する、吸引方法。 【請求項２】 前記選択工程は、前記物品の質量の情報を取得し、 前記取得した情報に基づいて、前記磁荷材を選択する、 請求項１に記載の吸引方法。 【請求項３】 前記選択工程は、前記物品の形状の情報を取得し、 前記取得した情報に基づいて、前記磁荷材を選択する、 請求項１または２に記載の吸引方法。 【請求項４】 前記吸引工程は、前記物品を覆う柔軟な磁荷材を介して前記ハンドアームによって吸引する、 請求項１～３のいずれか一つに記載の吸引方法。 【請求項５】 前記ハンドアームは、複数の吸引パッドを有し、 前記吸引工程は、前記物品の形状に応じて、前記複数の吸引パッドのうち、前記磁荷材を介して前記物品を吸引する吸引パッドを選択する、 請求項１～４のいずれか一つに記載の吸引方法。 【請求項６】 前記吸引工程は、前記物品の重心位置に基づいて、前記磁荷材を介して前記物品を吸引する、 請求項１～５のいずれか一つに記載の吸引方法。 【請求項７】 前記吸引工程は、前記物品の重心位置を通る鉛直線上に、前記磁荷材を介して前記物品を吸引する、 請求項６に記載の吸引方法。 【請求項８】 前記吸引工程は、前記物品の重心位置を通る鉛直線上に、前記磁荷材の中心を位置させる、 請求項７に記載の吸引方法。 【請求項９】 前記吸引工程は、前記物品の重心位置を通る鉛直線上に、前記磁荷材の中心を位置させる、 請求項６に記載の吸引方法。 【請求項１０】 前記吸引工程は、前記物品の重心位置を通る鉛直線上に、前記磁荷材の中心を位置させる、 請求項５に記載の吸引方法。 【請求項１１】 前記吸引工程は、前記物品の重心位置を通る鉛直線上に、前記磁荷材の中心を位置させる、 請求項４に記載の吸引方法。 【請求項１２】 前記吸引工程は、前記物品の重心位置を通る鉛直線上に、前記磁荷材の中心を位置させる、 請求項３に記載の吸引方法。 【請求項１３】 前記吸引工程は、前記物品の重心位置を通る鉛直線上に、前記磁荷材の中心を位置させる、 請求項２に記載の吸引方法。 【請求項１４】 前記吸引工程は、前記物品の重心位置を通る鉛直線上に、前記磁荷材の中心を位置させる、 請求項１に記載の吸引方法。
0.033918	JP2023010484A	2023-01-26	JP2024082201	2024-06-19	0000-01-01		0000-01-01	ロボットの制御システム、ロボットの制御プログラム	B25J13/08 | B25J15/08	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】把持部による荷物の位置の確認、傾み、および保持の一連の作業を迅速かつ確実に行う。 【解決手段】把持部２０に３台の指部２Ａ、２Ｂ、２２Ｃを持つ、把持部２０の掌部２０Ａと、指２２Ａ、２２Ｂ、２２Ｃに、複数の吸着パッド２４を有するロボットハンド１０と、吸着パッド２４は、例えば、エア一吸着構造で、物体１００を吸着し、かつ、指部２２Ａ、２２Ｂ、２２Ｃを閉じることにより、物体１００を把持することができる、撮像装置であるカメラ３Ａ及び３Ｂとセンサ３Ｃを有するロボット１の制御部６と、を備えるロボットの制御システム。 【選択図】図３	【請求項１】 把持部と、 前記把持部に設けられ、荷物を吸着する複数の吸着パッドを有するロボットハンドと、 前記把持部の前記複数の吸着パッドによる荷物の吸着の状況を検出するセンサと、 前記センサによって検出された情報に基づいて、前記把持部を制御する制御部と、 を備えるロボットの制御システム。 【請求項２】 前記制御部は、前記センサによって検出された情報に基づいて、前記把持部の位置を特定する、 請求項１に記載のロボットの制御システム。 【請求項３】 前記制御部は、前記センサによって検出された情報に基づいて、前記把持部の傾きを検出する、 請求項１または２に記載のロボットの制御システム。 【請求項４】 前記制御部は、前記センサによって検出された情報に基づいて、前記把持部の傾きを補正する、 請求項３に記載のロボットの制御システム。 【請求項５】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～４のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項６】 前記センサは、前記把持部の前記ロボットハンドの吸着状況を検出する、 請求項１～５のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項７】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～６のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項８】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～７のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項９】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～８のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項１０】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～９のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項１１】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～１０のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項１２】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～１１のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項１３】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～１２のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項１４】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～１３のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。
0.033918	JP2023010485A	2023-01-26	JP2024082202	2024-06-19	0000-01-01		0000-01-01	ロボットの制御システム、ロボットの制御プログラム	B25J13/08 | B25J15/08	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】把持部による荷物の位置の確認、傾み、および保持の一連の作業を迅速かつ確実に行う。 【解決手段】把持部２０に３台の指部２Ａ、２Ｂ、２２Ｃを持つ、把持部２０の掌部２０Ａと、指２２Ａ、２２Ｂ、２２Ｃに、複数の吸着パッド２４を有するロボットハンド１０と、吸着パッド２４は、例えば、エア一吸着構造で、物体１００を吸着し、かつ、指部２２Ａ、２２Ｂ、２２Ｃを閉じることにより、物体１００を把持することができる、撮像装置であるカメラ３Ａ及び３Ｂとセンサ３Ｃを有するロボット１の制御部６と、を備えるロボットの制御システム。 【選択図】図３	【請求項１】 把持部と、 前記把持部に設けられ、荷物を吸着する複数の吸着パッドを有するロボットハンドと、 前記把持部の前記複数の吸着パッドによる荷物の吸着の状況を検出するセンサと、 前記センサによって検出された情報に基づいて、前記把持部を制御する制御部と、 を備えるロボットの制御システム。 【請求項２】 前記制御部は、前記センサによって検出された情報に基づいて、前記把持部の位置を特定する、 請求項１に記載のロボットの制御システム。 【請求項３】 前記制御部は、前記センサによって検出された情報に基づいて、前記把持部の傾きを検出する、 請求項１または２に記載のロボットの制御システム。 【請求項４】 前記制御部は、前記センサによって検出された情報に基づいて、前記把持部の傾きを補正する、 請求項３に記載のロボットの制御システム。 【請求項５】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～４のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項６】 前記センサは、前記把持部の前記ロボットハンドの吸着状況を検出する、 請求項１～５のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項７】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～６のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項８】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～７のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項９】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～８のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項１０】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～９のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項１１】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～１０のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項１２】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～１１のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項１３】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～１２のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。 【請求項１４】 前記センサは、前記把持部の前記吸着パッドの吸着状況を検出する、 請求項１～１３のいずれか一つに記載のロボットの制御システム。

1.033635	JP2023008910A	2023-01-24	JP2024083189	2024-06-20	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	G06B21/02 | G08B21/24 | B66F9/24 | B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】車両と人間との注意関係に基づいて、人間に対して注意喚起を促す情報処理装置を提供する。【解決手段】フォークリフト１０において、Ｃｏｎｔｒｏｌｌｅｒ２４として機能するコンピュータのＣＰＵは、作業者と人間との車両と作業者と人間との作業場における注意喚起を検知した場合情報を取得する取得部と、取得部が取得した情報に基づいて、注意喚起が作業員と人間との間に必要であると判断するかどうかを判定する判定部と、判定部により注意喚起を必要と判断された場合、作業員と人間との間に注意喚起を実行する制御部と、を備える。【選択図】図２	【請求項１】 作業者と人間との間に作業を行う作業場と前記人間との前記作業場における注意関係を検知した検知情報を取得する取得部と、 前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記注意関係が所定の関係にある場合、前記作業場に設備された報知部に注意喚起を実行させる制御部と、 を備え、 前記制御部は、過去に注意喚起を検知した人間が作業していた場所と同一の場所で作業する他の人間に対して、過去に検知した情報を取得し、 【請求項２】 前記制御部は、過去に同じ場所で注意喚起を検知した旨を報知させる、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記制御部は、過去に同じ場所で注意喚起を検知した旨を報知させる、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記制御部は、複数の注意喚起が過去に報知されていた場合、前記人間の状態に応じて全ての注意喚起を報知させるか、 決定する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記所定関係の例としては、 前記作業場における前記人間と前記作業場との関係である、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記注意喚起は、所定の警告音、前記人間による所定の音声、及び所定の光の少なくとも１つを含む、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項７】 コンピュータを、請求項１から請求項６の何れか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
1.033494	JP2023007930A	2023-01-23	JP2024068057	2024-05-17	0000-01-01		0000-01-01	カートロボットによるピッキング方法およびプログラム	B25J5/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】効率良く荷物をピッキングする。 【解決手段】カートロボットは、第１アームおよび第２アームを備え、荷物をピッキングして搬送する。カートロボットの走行中において、第１アームによる荷物を把持し、その後、カートロボットを移動させつつ第１アームとともに第２アームにより荷物を把持する。 【選択図】図３	【請求項１】 第１アームおよび第２アームを備え、荷物をピッキングして搬送するカートロボットによるピッキング方法であって、 前記カートロボットの走行中において、前記第１アームにより荷物を把持し、その後、前記カートロボットを移動させつつ第１アームとともに前記第２アームにより荷物を把持するピッキング方法。 【請求項２】 前記第１アームおよび前記第２アームの長さ、前記第１アームおよび前記第２アームの動作の速度、前記第１アームおよび前記第２アームの把持動作、前記カートロボットの走行中において、前記第１アームおよび前記第２アームにより荷物を把持する、 請求項１に記載のピッキング方法。 【請求項３】 前記カートロボットは、進行方向の左右の側面にそれぞれ前記第１アームおよび前記第２アームを備え、左側の前記第１アームおよび前記第２アームと、右側の前記第１アームおよび前記第２アームのそれぞれが対々に荷物を把持する請求項１に記載のピッキング方法。 【請求項４】 コンピュータに請求項１～３のいずれか１項に記載のピッキング方法を実行させるための、プログラム。
1.193323	JP2023008269A	2023-01-23	JP2024062325	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W30/09 | B60W60/00 | G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】Ｌｅｖｅｌ５では実現できないが高性能な運転制御が実現可能な自律システムを提供する。【解決手段】情報処理装置は、車両の進行方向の左側面の所定の領域と、車両の後部を含む領域とを撮影する第１撮影ユニットと、車両の前部を含む領域を撮影する第２撮影ユニットと、第１撮影ユニットおよび第２撮影ユニットの撮影結果に基づいて、車両の走行を制御する制御部と、を備える。【選択図】図１８	【請求項１】 車両の周囲の状況を検出する周囲センサと、前記車両の周囲を撮影する第１周囲カメラと、前記車両の後部を撮影する第２周囲カメラと、前記周囲センサおよび前記第１周囲カメラおよび前記第２周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の走行を制御する制御部と、を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記制御部は、前記周囲センサおよび前記第１周囲カメラおよび前記第２周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の走行を制御する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記制御部は、前記第１周囲カメラおよび前記第２周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第２周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第１周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項７】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項８】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項９】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１０】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１１】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１２】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１３】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１４】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１５】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１６】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１７】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１８】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１９】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項２０】 コンピュータを、請求項１から請求項１９の何れか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
1.193323	JP2023008269A	2023-01-23	JP2024062326	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W30/09 | B60W60/00 | G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】Ｌｅｖｅｌ５では実現できないが高性能な運転制御が実現可能な自律システムを提供する。【解決手段】情報処理装置は、車両の進行方向の左側面の所定の領域と、車両の後部を含む領域とを撮影する第１撮影ユニットと、車両の前部を含む領域を撮影する第２撮影ユニットと、第１撮影ユニットおよび第２撮影ユニットの撮影結果に基づいて、車両の走行を制御する制御部と、を備える。【選択図】図１８	【請求項１】 車両の周囲の状況を検出する周囲センサと、前記車両の周囲を撮影する第１周囲カメラと、前記車両の後部を撮影する第２周囲カメラと、前記周囲センサおよび前記第１周囲カメラおよび前記第２周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の走行を制御する制御部と、を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記制御部は、前記周囲センサおよび前記第１周囲カメラおよび前記第２周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の走行を制御する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記制御部は、前記第１周囲カメラおよび前記第２周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第２周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第１周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項７】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項８】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項９】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１０】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１１】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１２】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１３】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１４】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１５】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１６】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１７】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１８】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項１９】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第２周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項２０】 コンピュータを、請求項１乃至請求項１９のいずれか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
0.957292	JP2023007657A	2023-01-20	JP2024102959	2024-08-01	0000-01-01		0000-01-01	カッターシステム	B65B69/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】より適切な切断が可能なカッターシステムを提供する。 【解決手段】カッターシステム１は、刃３０が付与されるようにアクチュエータ４０と、対象物に対する刃３０の状態を検出する状態センサ５０と、アクチュエータ４０を制御する制御部７０と、刃の電動駆動及び非動作を選択することが可能な操作選択スイッチ６１と、を備える。制御部７０は、操作選択スイッチ６１において電動駆動が選択されている場合、アクチュエータ４０の制御を実行し、操作選択スイッチ６１において非動作が選択されている場合、アクチュエータ４０の制御を実行しない。 【選択図】図３	【請求項１】 対象物を切断するための刃と、 前記刃に付与させるようにことにより前記刃を変位させる付勢部と、 前記刃に対する前記刃の状態を検出する検出部と、 前記検出部により検出された前記刃の状態を示すものとして前記刃が損傷を有するか否かを判定する判定部と、 前記判定部により前記損傷を有すると判定することが可能な選択部と、を備え、 前記制御部は、前記選択部において前記損傷無しが選択されている場合、前記付勢部の制御を実行し、前記選択部において前記損傷有りが選択されている場合、前記付勢部の制御を実行しない、 カッターシステム。 【請求項２】 複数の前記対象物のそれぞれに対応した前記付勢部の付勢の設定値が複数記憶された記憶部を更に備え、 前記制御部は、複数の前記付勢力の設定値のうちのいずれかを読み込み、読み込んだ前記付勢力の設定値に基づいて前記付勢部の制御を実行する、 請求項１に記載のカッターシステム。 【請求項３】 複数の対象物のうちのいずれかを切断するかを選択することが可能な対象物選択部を更に備え、 前記制御部は、前記対象物選択部において選択されている前記対象物の選択情報を取得し、取得した前記対象物の選択情報に基づいて前記付勢部の制御を実行する 請求項２に記載のカッターシステム。 【請求項４】 複数の前記対象物には、発泡ゴム、及びテープが含まれている 請求項３に記載のカッターシステム。 【請求項５】 前記制御部は、前記刃が損傷するように前記付勢部を制御する 請求項１に記載のカッターシステム。 【請求項６】 前記制御部は、前記付勢部の制御を開始した後、前記検出部により前記刃の先端部が前記対象物に接触したことを検出し前記付勢部を制御する 請求項１に記載のカッターシステム。 【請求項７】 前記刃を予め変位させることが可能な手動操作部を更に備える 請求項１に記載のカッターシステム。
0.907043	JP2023006603A	2023-01-18	JP2024101942	2024-07-30	0000-01-01		0000-01-01	冷却装置、冷却方法及び冷却プログラム	B60W50/02 | G06N20/00 | B60W60/00 | H04W72/00 | B60W40/12 | G08G1/09 | B60R16/023 | G08F1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】車両が有する制御装置の温度変化に応じて効率的な冷却を行う冷却装置を提供する。 【解決手段】本開示のある装置は、予測した通信断と復帰を行える。予測部は、車両の自動運転を制御する前記車両に搭載された制御装置の温度変化を予測する。通信部は、予測部によって予測された前記温度変化に基づいて、所定の範囲内に存在するその車両と通信を行う。制御部は、通信部によって通信が行われている他の車両の自動運転の制御に関する演算を実行するように前記制御装置に指示する。 【選択図】図１	【請求項１】 車両の自動運転を制御する前記車両に搭載された制御装置の温度変化を予測する予測部と、 前記予測部によって予測された前記温度変化に基づいて、所定の範囲内に存在するその車両と通信を行う通信部と、 前記通信部によって通信が行われている他の車両の自動運転の制御に関する演算を実行するように前記制御装置に指示する制御部と、を有する冷却装置。 【請求項２】 前記通信部は、他の車両との通信を所定時間維持することができる範囲内に存在する他の車両と、前記所定の範囲内に存在することを特徴とする請求項１に記載の冷却装置。 【請求項３】 前記予測部によって予測された前記温度変化に基づいて、前記制御装置の冷却を開始する冷却実行部をさらに備える ことを特徴とする請求項１に記載の冷却装置。 【請求項４】 前記冷却実行部は、前記予測部によって前記制御装置の温度が予め定められた閾値より高くなることが予測されたことに 応じて、 ことを特徴とする請求項３に記載の冷却装置。 【請求項５】 前記予測部は、ＡＩによって前記制御装置の前記温度変化を予測する ことを特徴とする請求項１に記載の冷却装置。 【請求項６】 前記制御装置が取得する情報と各種動作時間と を関連付けて記憶する記憶部をさらに備え、 前記予測部は、前記記憶部を参照して取得した情報と前記制御装置が前記情報を取得したときの前記制御装置の温度変化とを学習データとして用いた機械学習済の学習モデルを情報入力として、前記制御装置の温度変化を出力させる学習モデルを前記記憶部に記憶し、 前記制御装置が取得する情報と各種動作時間と を関連付けて記憶する記憶部をさらに備え、 前記予測部は、前記情報取得部が取得した情報と前記学習モデルに入力することによって、前記制御装置の前記温度変化 ことを特徴とする請求項１に記載の冷却装置。 【請求項７】 前記情報取得部は、前記制御装置が前記車両に搭載されたセンサから取得するセンサ情報を、前記センサ又は前記制御 ことを特徴とする請求項６に記載の冷却装置。 【請求項８】 前記情報取得部は、前記制御装置が前記車両に搭載されたカメラによって撮像された撮像画像を解析した解析結果を、前 ことを特徴とする請求項６に記載の冷却装置。 【請求項９】 前記通信断は、前記制御装置が前記車両から受信するデータが閾値を、前記外部装置又は前記制御装置から取得する
1.032786	JP2023006168A	2023-01-18	JP2024083188	2024-06-20	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	G06B21/24 | G08B21/06 | G08B21/02	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】作業場で人間と共に作業を行う作業体と人間との接触事故を抑止する情報処理装置及びプログラムを提供する。【解決手段】制御装置２０、フォーク３０、パレット４０、ガイドライン３と複数個６０を有するフォークリフト１０において、情報処理装置である、制御装置２０のＣＰＵは、作業場で人間と作業を行う作業体と人間との作業場における注意関係を検知した検知情報を取得する取得部と、取得部が取得した情報に基づいて、作業体と人間との注意関係が所定の関係にある場合、作業体に提供された報知部から人間に対して注意喚起を促す注意喚起を報知させる制御部と、を備えるＣＰＵを含む。【選択図】図２	【請求項１】 作業場で人間と共に作業を行う作業体と前記人間との前記作業場における注意関係を検知した検知情報を取得する取得部と、 前記取得部が取得した前記検知情報に基づいて、前記注意関係が所定の関係にある場合、前記作業体に提供された報知部から前記人間に対して注意喚起を促す注意喚起を報知させる制御部と、 を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記所定関係の例としては、 前記作業場における前記人間と前記作業場との関係である、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記制御部は、前記作業体及び前記人間が接触する可能性がある場合に、前記作業体と前記人間との衝突余裕時間が所定値以下の場合で 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記注意喚起は、前記作業体及び前記人間が接触する可能性に応じて、前記報知部から報知させる前記注意喚起の内容を変 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記注意喚起は、所定の警告音、前記人間による所定の音声、及び所定の光の少なくとも１つを含む、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項６】 コンピュータを、請求項１から請求項５の何れか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
1.106038	JP2023004742A	2023-01-16	JP2024066386	2024-05-15	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	H04N23/667 | G06T7/00 | G06T7/215 | H04N23/60 | G06Q/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】複数する物体を検出する情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０において、カメラ２０、パレット４０、ガイドライン３及び複数個６０を有するフォークリフト１０において、情報処理装置である、制御装置２０のＣＰＵは、作業場で人間と作業を行う作業体と人間との作業場における注意関係を検知した検知情報を取得する取得部と、取得部が取得した情報に基づいて、作業体と人間との注意関係が所定の関係にある場合、作業体に提供された報知部から人間に対して注意喚起を促す注意喚起を報知させる制御部と、を備えるＧＰＵを含む。【選択図】図２	【請求項１】 フレームレートを変更することが可能なカメラと、 ２Ｄセンサと、 前記カメラと前記２Ｄセンサを制御する制御部と、 を備える情報処理装置。 【請求項２】 前記２Ｄセンサは、 前記カメラによって各時刻に撮像された画像に写る物体を検出し、 検出された前記物体の動作を、前記物体の加速度の時系列、及び前記物体のサイズの時系列の少なくとも１つに応じ ト変更するように制御する、 情報処理装置。 【請求項３】 前記２Ｄセンサは、 前記物体の動作の時系列に応じて前記フレームレートを変更する際に、 物体の前記画像に写る前記物体の加速度が、前記物体の前記画像に写る前記物体の動きよりも多い場合に、前記フレームレートを高くす 物体の前記画像に写る前記物体の動きが、前記物体の前記画像に写る前記物体の動きよりも少ない場合に、前記フレームレートを低く 【請求項４】 前記２Ｄセンサは、 前記物体の動作の時系列に応じて前記フレームレートを変更する際に、 物体の前記画像に写る前記物体の加速度が、前記物体の前記画像に写る前記物体の加速度よりも大きい場合に、前記フレーム 物体の前記画像に写る前記物体の加速度が、前記物体の前記画像に写る前記物体の加速度よりも小さい場合に、前記フレーム 【請求項５】 前記２Ｄセンサは、 前記物体のサイズの時系列に応じて前記フレームレートを変更する際に、 物体の前記画像に写る前記物体の大きさが、前記物体の前記画像に写る前記物体の大きさよりも大きい場合に、前記フレーム 物体の前記画像に写る前記物体の大きさが、前記物体の前記画像に写る前記物体の大きさよりも小さい場合に、前記フレーム 【請求項６】 前記２Ｄセンサは、 前記物体の動作の時系列、前記物体の加速度の時系列、及び前記物体のサイズの時系列の少なくとも１つに応じて、外部機 前記外部機器に変更するように前記フレームレートを変更する 【請求項７】 コンピュータを、請求項１乃至請求項６の何れか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
1.032503	JP2023004745A	2023-01-16	JP2024057563	2024-04-24	0000-01-01		0000-01-01	情報処理システム、情報処理装置及びプログラム	G01C21/34 | G08B27/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】生命を奪かす危険に関わる事象の発生が予測された場合に、発生が発生する事態を適切に避難させる。【解決手段】情報処理システム１は、第１ユニットおよび第２ユニットを備える。第１ユニットは、生命を奪かす危険の発生事象を予測するクラウドとの作業指示１４２と、予測部が生命の危険に関わる事象の発生を予測した場合に、情報処理部が危険に関わる事象の発生を予測するクラウドとの作業指示１４２と、予測部が生命の危険に関わる事象の発生を予測した場合に、危険判断部及び危機回避経路生成部によって生成された危機回避経路を前記第１ユニットに送信する。【選択図】図３	【請求項１】 車両に搭載された制御装置と、 生命を奪かす危険の情報を収集するクラウドとの情報連携部と、 前記制御装置から所定時間ごとに問い合わせを実行行けするとともに、前記情報連携部の情報から生命を奪かす情報に関わる事象を、 前記予測部が生命の危機に関わる事象が発生すると判断した場合に、危機の事象に応じた危機回避情報を生成する危機回避情報生成部と、 前記危機回避情報生成部によって生成された危機回避情報を前記車両へ送信する送信部と、を備える、 情報処理システム。 【請求項２】 前記危機回避情報生成部は、 前記危機回避情報を、前記車両に搭載された前記危機回避情報を予め登録した通信先へも送信する、 請求項１に記載の情報処理システム。 【請求項３】 前記危機回避情報は、前記車両に搭載された前記危機回避情報を予め登録した通信先へも送信する、 請求項２に記載の情報処理システム。 【請求項４】 前記危機回避情報は、前記車両に搭載された前記危機回避情報を予め登録した通信先へも送信する、 請求項２に記載の情報処理システム。 【請求項５】 コンピュータを、請求項１乃至請求項４に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
1.158212	JP2023004744A	2023-01-16	JP2024062324	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W50/06 | B60W40/04 | B60W60/00 | G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【解決手段】情報処理装置は、車両の第前の状況を検出する周囲として、車両の周囲を撮影する第１周囲入り取り第２周囲で、障害物を含む前面の周囲の状況を検出するセンサを含む検出部から車両に関連する障害物情報を取得する取得部と、取得部が取得した情報から車両の障害物との前面の状況を検出する前面の走行制御に基づいて、車両の挙動を制御するための制御変数を算出する算出部と、算出した制御変数に基づいて、車両の挙動を制御する制御部と、を備える。 【選択図】図３	【請求項１】 車両の周囲の状況を検出する周囲センサと、前記車両の周囲を撮影する第１周囲カメラと、前記車両の後部を撮影する第２周囲カメラと、前記周囲センサおよび前記第１周囲カメラおよび前記第２周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の走行を制御する制御部と、を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記制御部は、前記周囲センサおよび前記第１周囲カメラおよび前記第２周囲カメラの撮影結果に基づいて前記車両の挙動を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記制御部は、１０個分の１秒単位で前記挙動の情報を取得し、前記算出部は、１０個分の１秒単位で取得された情報を 制御部は、前記制御変数を１０個分の１秒単位で前記車両の挙動の制御を実行する、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記設定部は、前記走行機構として、前記障害物を前提した自前的に制定するための走行経路に関する走行パターンを通 ふうちの前記車両と前記障害物との間の空間のうちさが予め定めた所定値を超える走行パターンを設定する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記設定部は、設定された前記走行パターンに応じて前記車両が走行するように前記制御変数を算出する、 請求項４に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記制御変数は、前記車両の速度、及び前記車両の速度を変化させるタイミングである、 請求項５に記載の情報処理装置。 【請求項７】 コンピュータを、請求項１乃至請求項６の何れか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
1.193323	JP2023008269A	2023-01-23	JP2024062326	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W30/09 | B60W60/00 | G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】Ｌｅｖｅｌ５では実現できないが高性能な運転制御が実現可能な自律システムを提供する。【解決手段】情報処理装置は、車両の進行方向の左側面の所定の領域と、車両の後部を含む領域とを撮影する第１撮影ユニットと、車両の前部を含む領域を撮影する第２撮影ユニットと、第１撮影ユニットおよび第２撮影ユニットの撮影結果に基づいて、車両の走行を制御する制御部と、を備える。【選択図】図１８	【請求項１】 車両の周囲の状況を検出する周囲センサと、前記車両の周囲を撮影する第１周囲カメラと、前記車両の後部を撮影する第２周囲カメラと、前記周囲センサおよび前記第１周囲カメラおよび前記第２周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の走行を制御する制御部と、を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記制御部は、前記周囲センサおよび前記第１周囲カメラおよび前記第２周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の走行を制御する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記制御部は、前記第１周囲カメラおよび前記第２周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第２周囲カメラの撮影結果の比率を、前記第１周囲カメラの撮影結果の比率よりも大きくする、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記制御部は、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する場合、前記第１周囲カメラの撮影結果に基づいて、前記車両の後部を含む領域の状況を検出する際に用いる前記第１周囲カメラの撮影結果の

0.906422	JP2023003817A	2023-01-13	JP2021100591	2021-06-16	2024-07-26	9000-01-01		0000-01-01	冷却装置、冷却実行プログラム、および冷却実行方法	B60W50/00 ; H05K7/20 ; H04L67/00	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】車両が有する制御装置の温度変化に応じて効率的な冷却を行う冷却システムを実現する。 【解決手段】冷却実行装置は、車両の制御装置を制御する車両に搭載された制御装置の温度変化を検知し、温度変化が所定の閾値を超えた場合に、制御装置の温度を下げるための冷却動作を実行する。 【選択図】図1	【請求項１】 車両の自動運転を制御する前記車両に搭載された制御装置の温度変化を検知する検知部と、 前記温度変化が所定の閾値を超えた場合に、前記制御装置の温度を下げるための冷却動作を実行する実行部と、 を有することを特徴とする冷却実行装置。 【請求項２】 前記実行部は、前記温度変化が所定の閾値を超えた場合に、前記制御装置の所定の機能を制限することを特徴とする請求項１に記載の冷却実行装置。 【請求項３】 前記制御装置の所定の機能を制限することは、前記制御装置の動作周波数を低下させることを含むことを特徴とする請求項２に記載の冷却実行装置。 【請求項４】 前記制御装置の所定の機能を制限することは、前記制御装置の一部の機能を停止することを含むことを特徴とする請求項２に記載の冷却実行装置。 【請求項５】 前記検知部は、前記制御装置の温度変化を検知するために、前記制御装置に搭載された温度センサから温度情報を取得することを特徴とする請求項１に記載の冷却実行装置。 【請求項６】 前記検知部は、前記制御装置の温度変化を検知するために、前記制御装置の処理負荷を監視することを特徴とする請求項１に記載の冷却実行装置。 【請求項７】 前記実行部は、前記温度変化が所定の閾値を超えた場合に、前記制御装置の動作クロックを低下させることを特徴とする請求項１に記載の冷却実行装置。 【請求項８】 前記実行部は、前記温度変化が所定の閾値を超えた場合に、前記制御装置の一部の機能を停止することを特徴とする請求項２に記載の冷却実行装置。 【請求項９】 前記検知部は、前記温度変化が所定の閾値を超えた場合に、前記制御装置の動作クロックを低下させることを特徴とする請求項６に記載の冷却実行装置。 【請求項１０】 前記検知部は、前記制御装置の処理負荷が所定の閾値を超えた場合に、前記制御装置の一部の機能を停止することを特徴とする請求項７に記載の冷却実行装置。 【請求項１１】 コンピュータを、請求項１から１０のいずれか一項に記載の冷却実行装置として機能させるためのプログラム。 【請求項１２】 コンピュータにより実行される冷却実行方法であって、 車両の自動運転を制御する前記車両に搭載された制御装置の温度変化を検知する検知段階と、
0.906298	JP2023002965A	2023-01-12	JP2021099199	2021-06-28	2024-07-25	9000-01-01		0000-01-01	物品の搬送方法、および、物品の搬送装置	B65G69/00 ; B65B5/08	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】容器間の物品の搬送を迅速に行うこと。 【解決手段】実施形態に係る物品の搬送方法は、第１搬配工程と、切断工程と、載置工程と、第２搬配工程と、取出工程とを有する。第１搬配工程は、物品を第１容器と第２容器とに分ける。載置工程は、第１容器の底部と第２容器とを、第１容器に第２容器をかぶせる、第２搬配工程は、第１容器と、第２容器とを押さえながら、第１容器と第２容器とを反転させる。取出工程は、第１容器と第２容器とから物品を取り出す。第２容器の載置面は、第１容器の載置面より大きい。 【選択図】図４	【請求項１】 物品が収容された第１容器の上下が入れ替わるように前記第１容器を前記させる第１搬配工程と、 前記された前記第１容器を空間にかぶせ切断し、前記第１容器に開口部と前記第２容器とを前記工程と、 前記第１容器と前記第２容器とを押さえながら、前記第１容器と前記第２容器とを反転させる反転工程と、 前記第１容器と前記第２容器とから物品を取り出す取出工程と、 を有することを特徴とする物品の搬送方法。 【請求項２】 前記第２容器は、前記第１容器の載置面より大きい、物品の搬送方法。 【請求項３】 前記切断工程における前記第１容器の切断箇所は、前記物品の特徴に応じて設定される、請求項１または２に記載の物品の搬送方法。 【請求項４】 物品が収容された第１容器と前記第２容器とを把持アームと、 物品が収容された第１容器と前記第２容器とを切断するカッターと、 を備え、 前記把持アームと、および、前記切断装置を制御する制御装置と を備え、 前記制御装置は、前記物品が収容された第１容器の上下が入れ替わるように前記把持アームによって前記第１容器と前記第２容器とを把持させる把持制御部と、 前記された前記第１容器と前記切断装置によって空間にかれた切断し、前記第１容器に開口部と前記第２容器とを前記切断させる切断制御部と、 前記第１容器の前記開口部と前記第２容器とを前記第１容器と前記第２容器とから分離させる分離制御部と、 前記把持アームによって前記第１容器と、前記第２容器とを押さえながら、前記第１容器と、前記第２容器とを上下が入れ替わるように前記第１容器と前記第２容器とを反転させる反転制御部と、 前記把持アームによって前記第１容器を上方に取り出させる取出制御部と、 を有することを特徴とする物品の搬送装置。
0.906298	JP2023003401A	2023-01-12	JP2021099448	2021-06-28	2024-07-25	9000-01-01		0000-01-01	冷却実行装置、冷却実行プログラム、および冷却実行方法	B60W30/00 ; B60W40/06 ; F01P11/06 ; F01P3/12	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】車両が有する制御装置の温度変化に応じて効率的な冷却を行う冷却システムを実現する。 【解決手段】冷却実行装置は、予め設定された走行ルートに基づいて、自動運転と手動運転との切り替えを実現して、推定部の推定結果に基づき、所定の冷却手段が設定された冷却予定を作成して、作成部により作成された冷却予定に基づき、車両の自動運転を制御する車両に搭載された制御装置の冷却を実行する。 【選択図】図１	【請求項１】 予め設定された走行ルートに基づいて、自動運転と手動運転との切り替えを実現する実行部と、 前記実行部の推定結果に基づき、所定の冷却手段が設定された冷却予定を作成する作成部と、 前記作成部により作成された前記冷却予定に基づき、車両の自動運転を制御する車両に搭載された制御装置の冷却を実行する実行装置と を有することを特徴とする冷却実行装置。 【請求項２】 前記実行部は、前記走行ルートの道路状況に基づいて前記自動運転から前記手動運転への切り替えが発生するか否かを推定する推定部と、 前記推定部により前記手動運転と前記自動運転との切り替えが発生すると推定された場合、該手動運転の走行区間において前記冷却手段を作成し、 前記推定部により前記手動運転と前記自動運転との切り替えが発生しないと推定された場合、該自動運転の走行区間において前記冷却手段を作成する、 ことを特徴とする請求項１に記載の冷却実行装置。 【請求項３】 前記冷却手段は、ファンを制御する前記車両に搭載された制御装置の温度変化を予測する予測部と、 前記冷却実行部は、前記予測部により予測された前記制御装置の温度変化に基づいて、前記制御装置の冷却を実行する ことを特徴とする請求項１に記載の冷却実行装置。 【請求項４】 前記冷却手段は、ポンプを制御する前記車両に搭載された制御装置の温度変化を予測する予測部と、 前記冷却実行部は、前記予測部により予測された前記制御装置の温度変化に基づいて、前記制御装置の冷却を実行する ことを特徴とする請求項１に記載の冷却実行装置。 【請求項５】 前記冷却手段は、ポンプとファンとを制御する前記車両に搭載された制御装置の温度変化を予測する予測部と、 前記冷却実行部は、前記予測部により予測された前記制御装置の温度変化に基づいて、前記制御装置の冷却を実行する ことを特徴とする請求項１に記載の冷却実行装置。 【請求項６】 前記予測部は、予測装置物理が示す複数の予測モデルから、前記制御装置の対象とする車両毎に登録するか、又は前記車両の車種毎に登録する、 ことを特徴とする請求項３に記載の冷却実行装置。 【請求項７】 前記予測部は、予測装置物理が示す複数の予測モデルから、前記制御装置の対象とする車両毎に登録するか、又は前記車両の車種毎に登録する、 ことを特徴とする請求項４に記載の冷却実行装置。 【請求項８】 前記予測部は、予測装置物理が示す複数の予測モデルから、前記制御装置の対象とする車両毎に登録するか、又は前記車両の車種毎に登録する、 ことを特徴とする請求項５に記載の冷却実行装置。 【請求項９】 前記予測部は、予測装置物理が示す複数の予測モデルから、前記制御装置の対象とする車両毎に登録するか、又は前記車両の車種毎に登録する、 ことを特徴とする請求項６に記載の冷却実行装置。 【請求項１０】 前記予測部は、それぞれが前記制御装置の異なる位置に配置された複数の処理ユニットを有し、 前記複数の処理ユニットのそれぞれは、前記制御装置の処理チップひとつひとつのそれぞれに対応する位置に配置されている、 ことを特徴とする請求項６に記載の冷却実行装置。 【請求項１１】
1.031796	JP2023002662A	2023-01-11	JP2024057561	2022-09-30	2024-04-24	9000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、情報処理システムおよびプログラム	G06Q30/0201 ; G01C21/26 ; G06Q50/10 ; G06Q30/02	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】当会を取かする他に関わる事象の発生が予見された場合に、車や人が意義状態となることを抑制する。 【解決手段】サーバ（情報処理装置）１４の第１予測部１４２は、当会を含々な他に関わる事象の発生の危険度を予測し、第２予測部１４３は、収集した第１２および携帯端末１５Ａ、１５Ｂ、１５Ｃのどれとも一方の位置情報から、車両１２Ａおよび携帯端末１５Ａ、１５Ｂ、１５Ｃを所持する人の少なくとも一方が危険度を予測する、通知部１４４は、第１予測部１４２によって発生が予見された前記事象の発生の危険度が第１閾値を超えた場合に、車両１２Ａおよび携帯端末１５Ａ、１５Ｂ、１５Ｃのどれとも一方に第１予測部１４２によって発生が予見された前記事象に関する通知情報を送信すると共に、第２予測部１４３によって予見された前記事象が第２閾値を超えた場合に第１閾値を低下させる。 【選択図】図４	【請求項１】 当会を取かす危機に関わる事象の発生の危険度を予測する第１予測部と、 収集した車両および携帯端末のうちの少なくとも一方の位置情報から、前記車両および前記携帯端末を所持する人の少なくともいずれかが前記事象に関する通知情報を送信するために、前記第１予測部によって予測された前記危険度が第１閾値を超えた場合に、前記車両および前記携帯端末に前記通知情報を送信する通知部と、 を有することを特徴とする情報処理装置。 【請求項２】 前記第１予測部は、前記車両に搭載された制御装置から要求信号を受け付けた場合に、前記車両に格納された情報に基づいて前記事象の発生の危険度を予測する請求項１記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記第１予測部は、予測装置物理が示す複数の予測モデルのうちの少なくとも一方に基づいて前記事象を予測し、 前記通知部は、前記第１予測部によって予測された前記事象の発生の危険度が第１閾値を超えた場合に、前記車両および前記携帯端末のうちの少なくとも一方に前記事象に関する通知情報を送信する請求項１または２記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記第１予測部は、予測装置物理が示す複数の予測モデルのうちの少なくとも一方に基づいて前記事象を予測し、 前記通知部は、前記第１予測部によって予測された前記事象の発生の危険度が第１閾値を超えた場合に、前記車両および前記携帯端末のうちの少なくとも一方に前記事象に関する通知情報を送信する請求項１～３のいずれか１項記載の情報処理装置。 【請求項５】 請求項１～３記載の何れか１項記載の情報処理装置と、 前記車両に搭載された制御装置と、 前記携帯端末と、 を含む情報処理システム。 【請求項６】 ネンピュータを、 当会を取かす危機に関わる事象の発生の危険度を予測し、 収集した車両および携帯端末のうちの少なくとも一方の位置情報から、前記車両および前記携帯端末を所持する人の少なくともいずれかが前記事象に関する通知情報を送信するために、前記第１予測部によって予測された前記危険度が第１閾値を超えた場合に、前記車両および前記携帯端末に前記通知情報を送信する通知部と、 として機能させるための情報処理プログラム。 【請求項７】 請求項１～３記載の何れか１項記載の情報処理装置として、 コンピュータを機能させるための情報処理プログラム。
1.157419	JP2023002663A	2023-01-11	JP2024062323	2022-09-30	2024-05-09	9000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W30/09 ; B60W60/00	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】　【課題】乗降の前提、または乗降時に車両に発生する衝撃を低減できる自動運転が可能とする。【解決手段】情報処理装置は、障害物を含む車両の周囲の状況を検出するセンサを含む検出部から車両に関連する複数の情報を取得する取得部と、取得された複数の情報を用いて、車両が障害物を回避するための走行パターンを選択的に決定する決定部と、決定された走行パターンに基づいて、当該走行パターンに応じて車両が走行するように車両の駆動を制御するための制御装置を選択する選択部と、を備える。 【選択図】図３	【請求項１】 車両の障害物を回避するために過去に行った走行パターンであり、異なる複数の走行パターンを登録する登録部と、 前記障害物を含む前記車両の周囲の状況を検出するセンサを含む検出部から前記車両に関連する複数の情報を取得する取得部と、 前記取得された複数の情報を用いて、前記登録された複数の走行パターンから前記車両が前記障害物を回避するための走行パターンを選択的に決定する決定部と、 前記取得された複数の情報、及び設定された走行パターンに基づいて、当該走行パターンに応じて前記車両が走行するように前記車両の駆動を制御するための制御装置を選択する選択部と、 前記選択された前記制御装置に基づいて、前記車両の駆動を制御する制御部と、を備える 情報処理装置。 【請求項２】 前記登録部は、前記走行パターンを、前記制御部の対象とする車両毎に登録するか、又は前記車両の車種毎に登録する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記登録部は、前記車両以外の他車両である、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記制御装置は、前記車両の速度、及び前記車両の進度を変化させるタイミングである 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記算出部は、深層学習を用いた統分法による多変量解析によって前記制御装置を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記取得部は、１０使分の１秒単位で前記複数の情報を取得し、前記算出部は、１０使分の１秒単位で取得された情報を用いて、１０使分の１秒単位で前記車両の制御装置を算出する 制御部は、前記制御装置を用いて１０使分の１秒単位で前記車両の制御を実行する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項７】 コンピュータを、請求項１乃至請求項６のいずれか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
0.905439	JP2023004630A	2023-01-05	JP2024057142	2022-09-30	2024-07-18	9000-01-01		0000-01-01	冷却システム、冷却方法及び冷却プログラム	G06F1/20 ; B60W50/02 ; B60W60/00	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】車両が有する制御装置の温度変化に応じて効率的な冷却を行う冷却システムを提供する。 【解決手段】冷却システム、取得された冷却実行装置を有する車両の位置情報と、車両が有する制御装置の温度情報とに基づいて、制御装置の温度変化を予測するサーバと、予測された制御装置の温度変化の予測結果に基づいて、制御装置の冷却を実行装置とを有する。 【選択図】図１	【請求項１】 サーバと冷却実行装置とからなる冷却システムであって、 前記サーバは、 制御装置の温度と有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報とを、前記冷却実行装置から取得する取得部と、 前記取得された複数の情報から前記車両が前記障害物を回避するための走行経路を設定する設定部と、前記取得された前記車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報とに基づいて、前記車両の将来の温度を予測する温度予測部と、 を有し、 前記冷却実行装置は、 前記サーバの前記予測部により予測された前記制御装置の温度変化の予測結果と、前記サーバから取得する情報取得部と、 前記取得部により取得された前記制御装置の温度変化の予測結果に基づいて、前記制御装置の冷却を開始する冷却実行部と、 を有することを特徴とした冷却システム。 【請求項２】 前記サーバは、 前記制御装置の温度情報と前記車両の位置情報とを、前記車両が有する制御装置の温度情報と、 前記車両の位置情報とに基づいて、前記制御装置の温度変化の予測結果に基づいて、前記制御装置の冷却を開始する冷却実行部と、 を有することを特徴とした冷却システム。 【請求項３】 前記サーバは情報取得部は、前記冷却実行装置を有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、 前記作成部は、前記情報取得部により取得された前記冷却実行装置を有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、 前記車両の位置情報における前記車両の位置と前記制御装置の温度との関係を表すマップとを作成し、 前記サーバの予測部は、前記情報取得部により取得された前記冷却実行装置を有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、 前記により作成された前記車両の種類における前記車両の位置と前記制御装置の温度との関係を表すマップに基づいて、 ことを特徴とした請求項２に記載の冷却システム。 【請求項４】 前記冷却実行部は、前記情報取得部により取得された前記制御装置の温度変化の予測結果を用いて、前記制御装置が発熱する前に冷却を開始する ことを特徴とする請求項１に記載の冷却システム。 【請求項５】 前記冷却実行部は、前記情報取得部により取得された前記制御装置の温度変化の予測結果を用いて、前記制御装置が発熱する前に冷却を開始する ことを特徴とする請求項２に記載の冷却システム。
1.158468	JP2023004632A	2023-01-05	JP2024062320	2022-09-30	2024-05-09	9000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W30/09 ; B60W60/00 ; G08G1/16 ; G06N3/08	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】　【課題】Ｌｅｖｅｌ４の自動運転を実現し得る情報処理装置を提供する。【解決手段】情報処理装置は、障害物を含む車両の周囲の状況を検出するセンサを含む検出部から車両に関連する複数の情報を取得する取得部と、取得された複数の情報から、車両が障害物を回避するための走行パターンを選択的に決定する決定部と、決定された走行パターンに基づいて、車両の挙動を制御するための制御装置を選択する選択部と、を備える。 【選択図】図３	【請求項１】 車両の障害物を回避するために過去に行った走行パターンであり、異なる複数の走行パターンを登録する登録部と、 前記障害物を含む前記車両の周囲の状況を検出するセンサを含む検出部から前記車両に関連する複数の情報を取得する取得部と、 前記取得された複数の情報を用いて、前記登録された複数の走行パターンから前記車両が前記障害物を回避するための走行パターンを選択的に決定する決定部と、 前記決定された前記走行パターンに基づいて、前記車両の挙動を制御するための制御装置を選択する選択部と、 を備える 情報処理装置。 【請求項２】 前記登録部は、前記走行パターンを、前記制御部の対象とする車両毎に登録するか、又は前記車両の車種毎に登録する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記登録部は、前記車両以外の他車両である、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記制御装置は、前記車両の速度、及び前記車両の進度を変化させるタイミングである 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記算出部は、深層学習を用いた統分法による多変量解析によって前記制御装置を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記取得部は、１０使分の１秒単位で前記複数の情報を取得し、前記算出部は、１０使分の１秒単位で取得された情報を用いて、１０使分の１秒単位で前記車両の制御装置を算出する 制御部は、前記制御装置を用いて１０使分の１秒単位で前記車両の制御を実行する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項７】 コンピュータを、請求項１乃至請求項６のいずれか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
1.158468	JP2023004632A	2023-01-05	JP2024062321	2022-09-30	2024-05-09	9000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W30/09 ; B60W60/00 ; G08G1/16 ; G06N3/08	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】　【課題】Ｌｅｖｅｌ４の自動運転を実現し得る情報処理装置を提供する。【解決手段】情報処理装置は、障害物を含む車両の周囲の状況を検出するセンサを含む検出部から車両に関連する複数の情報を取得する取得部と、取得された複数の情報から、車両が障害物を回避するための走行パターンを選択的に決定する決定部と、決定された走行パターンに基づいて、車両の挙動を制御するための制御装置を選択する選択部と、を備え、前記決定部は、前記取得された複数の情報と走行パターンとの関係を学習して得られた学習モデルを用いて、前記車両が走行する際に、前記学習モデルを用いて複数の異なる走行パターンから選択的に走行パターンを決定する。 【選択図】図３	【請求項１】 車両の障害物を回避するために過去に行った走行パターンであり、異なる複数の走行パターンを登録する登録部と、 前記障害物を含む前記車両の周囲の状況を検出するセンサを含む検出部から前記車両に関連する複数の情報を取得する取得部と、 前記取得された複数の情報から前記車両が前記障害物を回避するための走行経路を設定する設定部と、前記取得された前記車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報とに基づいて、前記車両の将来の温度を予測する温度予測部と、 前記決定部は、前記走行パターンと、前記障害物を回避した自動的に到達する目的地に関する走行パターンを選択的に決定する決定部と、 を備える 情報処理装置。 【請求項２】 前記登録部は、前記走行パターンを、前記制御部の対象とする車両毎に登録するか、又は前記車両の車種毎に登録する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記登録部は、前記車両以外の他車両である、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記制御装置は、前記車両の速度、及び前記車両の進度を変化させるタイミングである 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記算出部は、深層学習を用いた統分法による多変量解析によって前記制御装置を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記取得部は、１０使分の１秒単位で前記複数の情報を取得し、前記算出部は、１０使分の１秒単位で取得された情報を用いて、１０使分の１秒単位で前記車両の制御装置を算出する 制御部は、前記制御装置を用いて１０使分の１秒単位で前記車両の制御を実行する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項７】 コンピュータを、請求項１乃至請求項６のいずれか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
0.905439	JP2023004632A	2023-01-05	JP2024057223	2022-07-18	2024-07-18	9000-01-01		0000-01-01	冷却システム、冷却方法及び冷却プログラム	G06F1/20	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】車両が有する制御装置の温度変化に応じて効率的な冷却を行う冷却システムを提供する。 【解決手段】冷却システム、制御装置における各種制御部の処理に関する情報と、車両の運転状況に関する情報とに基づいて、制御装置の各位置の温度変化を予測するサーバと、制御装置の各位置の温度変化の予測結果に基づいて、制御装置の冷却を開始する冷却実行装置とを有する。 【選択図】図１	【請求項１】 車両が有する制御装置の温度変化に応じて効率的な冷却を行う冷却システムを提供する。 【解決手段】冷却システム、制御装置における各種制御部の処理に関する情報と、車両の運転状況に関する情報とに基づいて、制御装置の各位置の温度変化を予測するサーバと、制御装置の各位置の温度変化の予測結果に基づいて、制御装置の冷却を開始する冷却実行装置とを有する ことを特徴とする請求項１に記載の冷却システム。 【請求項２】 前記冷却実行装置は、 前記サーバの前記予測部により予測された前記制御装置の各位置の温度変化の予測結果を、前記サーバから取得する情報取得部と、 前記取得部により取得された前記制御装置の各位置の温度変化の予測結果に基づいて、前記制御装置の冷却を開始する冷却実行部と、 を有することを特徴とした冷却システム。 【請求項３】 前記サーバは、 前記制御装置の各位置の温度情報と、前記車両の位置情報とを、前記車両が有する制御装置の各位置の温度情報と、 前記車両の位置情報とに基づいて、前記制御装置の各位置の温度変化の予測結果に基づいて、前記制御装置の冷却を開始する冷却実行装置と、 を有することを特徴とした冷却システム。 【請求項４】 前記冷却実行部は、前記情報取得部により取得された前記制御装置の各位置の温度変化の予測結果を用いて、前記制御装置が発熱する前に冷却を開始する ことを特徴とする請求項１に記載の冷却システム。 【請求項５】 前記冷却実行部は、前記情報取得部により取得された前記制御装置の各位置の温度変化の予測結果を用いて、前記制御装置が発熱する前に冷却を開始する ことを特徴とする請求項２に記載の冷却システム。 【請求項６】 前記制御装置の冷却手段は、１又は複数種類の空冷手段、１又は複数種類の水冷手段、 及び液体室表冷却手段のうちの複数を含む ことを特徴とする請求項１に記載の冷却システム。
0.905305	JP2023005212A	2023-01-04	JP2024068607	2022-07-17	2024-07-17	9000-01-01		0000-01-01	冷却装置、冷却方法及び冷却プログラム	B60W50/02 ; B60W60/00 ; H05K7/20	有効中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】車両が有する制御装置の温度変化に応じて効率的な冷却を行う冷却システムを提供する。 【解決手段】冷却装置は、予測された車両の走行経路と、予測された車両の走行速度とに基づいて、制御装置の温度変化を予測する、予測部と、車両の走行経路と、予測部によって予測された温度変化とに基づいて、制御装置の温度が所定の温度範囲内に保持されるように冷却を行う、冷却制御部と、を有する。 【選択図】図１	【請求項１】 車両の自動運転を制御する前記車両に搭載された制御装置の温度変化を予測する予測部と、 前記予測部によって予測された前記温度変化に基づいて、前記制御装置の温度が所定の温度範囲内に保持されるように冷却を行う冷却制御部と、 を有することを特徴とする冷却装置。 【請求項２】 前記冷却制御部は、前記制御装置について予め定められた閾値の温度に応じて、前記所定の温度範囲を決定する ことを特徴とする請求項１に記載の冷却装置。 【請求項３】 前記予測部は、ＡＩによって前記制御装置の前記温度変化を予測する ことを特徴とする請求項１に記載の冷却装置。 【請求項４】 前記制御装置が取得した情報と、前記制御装置が前記情報を取得したときの前記制御装置の温度変化とを学習データとして、 前記制御装置が取得する情報を入力とした、前記制御装置の温度変化を出力とする学習モデルを前記するモデル前部と、 を有することを特徴とする請求項３に記載の冷却装置。 【請求項５】 前記予測部は、前記情報取得部が取得した情報と前記学習モデルに入力することによって、前記制御装置の前記温度変化を ことを特徴とする請求項３に記載の冷却装置。 【請求項６】 前記情報取得部は、前記制御装置が前記車両に搭載されたセンサから取得するセンサ情報を、前記センサ又は前記制御装置から取得する ことを特徴とする請求項４に記載の冷却装置。 【請求項７】 前記情報取得部は、前記制御装置が前記車両に搭載されたカメラによって撮像された撮像画像を解析した解析結果を、前記制御装置から取得する ことを特徴とする請求項４に記載の冷却装置。 【請求項８】 前記情報取得部は、前記制御装置が外部装置から受信する外部情報を、前記外部装置又は前記制御装置から取得する ことを特徴とする請求項４に記載の冷却装置。 【請求項９】 前記情報取得部は、前記制御装置が前記外部装置から受信する、前記車両が当選する道路の交通情報を、前記外部装置又 ことを特徴とする請求項７に記載の冷却装置。 【請求項１０】 前記冷却制御部は、前記予測部によって予測された前記制御装置の温度の高さに応じて、複数種類の冷却手段から選択し 前記制御装置の冷却を開始する

0.905305	JP6233000289A	2023-01-04	JP2024066641	2024-07-17	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	冷却システム、冷却方法及びホログラム	G06F1/20	B60W60/00	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】車両が有する制御装置の温度変化に応じて効率的な冷却を行う冷却システムを提供する。 【解決手段】冷却システムは、冷媒を流れる車両制御装置を有する車両の位置情報と、車両が有する制御装置の温度情報と、交通状況に関する情報と、天候情報とに基づいて、制御装置の温度変化を予測するサーバと、予測された制御装置の温度変化の予測結果に基づいて、制御装置の冷却を制御する冷却装置とを有する。 【選択図】図1	【請求項１】 サーバから冷却実行装置とからなる冷却システムであって、 前記サーバは、 前記車両が有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、交通状況に関する情報と、天候情報とを情報取得部と、 前記情報取得部により取得された前記冷却装置が有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と前記天候情報とに基づいて、前記制御装置の温度変化を予測する予測部と を有し、 前記冷却実行装置は、 前記サーバから前記予測部により予測された前記制御装置の温度変化の予測結果を、前記サーバから取得する情報取得部と 前記情報取得部により取得された前記制御装置の温度変化の予測結果に基づいて、前記制御装置の冷却を制御する冷却制御部 を有することを特徴とした冷却システム。 【請求項２】 前記サーバは、 前記情報取得部により取得された前記冷却装置が有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、前記車両が有する制御装置 の温度変化の予測結果に基づいて、前記冷却装置が有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、前記車両が有する制御 装置の温度変化の予測結果とを送信する送信部と さらに有し、 前記冷却実行装置は、前記情報取得部により取得された前記冷却装置が有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、前記車両が有する制御 装置の温度変化の予測結果とを受信する受信部と さらに有し、 前記冷却制御部は、前記情報取得部により取得された前記冷却装置が有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、前記車両が有する制御 装置の温度変化の予測結果とを受信部により受信された前記車両の位置情報と、前記交通状況に関する情報と、前記天候情報と、前記車両の位置情報と前記制御装置の温度情報と に基づいて、前記冷却装置を制御する制御情報を生成する生成部と を有し、 前記送信部は、前記生成部により生成された前記制御情報を前記冷却装置に送信する ことを特徴とした請求項２に記載の冷却システム。 【請求項３】 前記冷却部は、前記情報取得部により取得された前記冷却装置が有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、前記車両が有する制御 装置の温度変化の予測結果に基づいて、前記冷却装置が有する車両の位置情報と、前記交通状況に関する情報と、前記天候情報と、前記車両の位置と前記制御装置の温度 を、 ことを特徴とした請求項２に記載の冷却システム。 【請求項４】 前記サーバの情報取得部は、さらに前記車両の情報に関する情報を前記冷却実行装置から取得し、 前記冷却部は、前記冷却実行装置を有する車両の位置情報と、前記車両が有する制御装置の温度情報と、前記交通状況に 前記車両の種類に関する情報から、前記車両の位置と、前記交通状況に関する情報と、前記天候情報と、前記車両の種類と 基づマップを生成する ことを特徴とした請求項２に記載の冷却システム。
1.104221	JP6233000329A	2023-01-04	JP2024066382	2024-05-15	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置、情報処理方法、及び情報処理プログラム	G06T7/60 | H04N7/01	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】　【課題】複数する物体を検出する情報処理装置、情報処理方法及び情報処理プログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置１０は、第１のフレームデータＦｒｍ１１２を備える。第１のフレームデータＦｒｍ１１２は、物体の座標から物体の存在位置を示す点を抽出し、物体の存在位置を示す点の、所定の範囲において、点数をさらす数を情報を１０００フレーム／秒以上のフレームレートで出力する。【選択図】図２	【請求項１】 フレームレートを変更することが可能なカメラと、 プロセッサと、 を備える情報処理装置であって、 前記プロセッサは、 前記カメラによって撮像された画像に写る物体を検出し、 検出された前記物体の数、前記物体の加速度、及び前記物体の大きさの少なくとも１つに応じて、前記カメラの前記フレームレートを変更するように制御する、 情報処理装置。 【請求項２】 前記プロセッサは、 前記物体の数に応じて前記フレームレートを変更する際に、 前記物体の数が多いほど、前記フレームレートを高くするように制御し、 前記物体の数が少ないほど、前記フレームレートを低くするように制御する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記プロセッサは、 前記物体の加速度に応じて前記フレームレートを変更する際に、 前記物体の加速度が大きいほど、前記フレームレートを高くするように制御し、 前記物体の加速度が小さいほど、前記フレームレートを低くするように制御する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記プロセッサは、 前記物体の大きさに応じて前記フレームレートを変更する際に、 前記物体の大きさが大きいほど、前記フレームレートを高くするように制御し、 前記物体の大きさが小さいほど、前記フレームレートを低くするように制御する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記プロセッサは、 前記物体の加速度、及び前記物体の大きさの少なくとも１つに応じて、外部環境に関するスコアを計算し、 前記情報処理装置が有するスコアを内部又は外部と比較した結果に応じて、前記フレームレートを変更するように制御する、 請求項１に記載の情報処理装置。
1.104221	JP6233000321A	2023-01-04	JP2024066383	2024-05-15	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置	G06T7/00 | G06T7/60 | G06K9/20(6) | H04N23/60 | H04N23/66 | G08G1/16	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】　【課題】複数する物体の存在位置を求めたに検出する情報処理装置を提供する。【解決手段】車両に搭載された情報処理装置１０は、第１のフレームデータＦｒｍ１１２を備える。第１のフレームデータＦｒｍ１１２は、物体の座標から物体の存在位置を示す点を抽出し、物体の存在位置を示す点の、所定の範囲において、点数をさらす数を情報を１０００フレーム／秒以上のフレームレートで出力する。【選択図】図２	【請求項１】 第１のフレームデータを備える情報処理装置であって、 前記プロセッサは、複数の撮像装置からの前記物体の存在位置を示す点を抽出し、前記物体の存在位置を示す点を抽出し、前記物体の存在位置を示す点を示す点の数、 情報処理装置。 【請求項２】 前記情報処理装置は、フレームレートを変更することが可能なカメラを備え、 前記第１のプロセッサは、 外部環境に関するスコアを計算し、 前記スコアに応じて、前記カメラのフレームレートを決定し、 決定した前記フレームレートに応じ複数の撮像を指示する制御信号を前記カメラに対して出力し、 前記カメラによって撮像された複数の画像から前記物体の存在位置を示す点を抽出し、前記物体の存在位置を示す点を出力する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記情報処理装置は車両に搭載され、 前記第１のプロセッサは、前記車両の走行に関する危険度を計算し、 前記外部環境に関するスコアを、前記危険度に応じて、前記カメラのフレームレートを決定し、 決定した前記フレームレートに応じ複数の撮像を指示する制御信号を前記カメラに対して出力し、 前記カメラによって撮像された画像から前記物体の存在位置を示す点を抽出し、前記物体の存在位置を示す点を出力する 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記第１のプロセッサは、 前記画像から物体を抽出し、 前記物体の存在位置が所定領域である場合に、前記物体の存在位置を示す点を抽出し、前記物体の存在位置を示す点を出力する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記第１のプロセッサは、 前記画像から物体を抽出し、 前記物体検出によって計算し、 前記スコアが所定閾値以上の前記物体の存在位置を示す点を抽出し、前記物体の存在位置を示す点を出力する、 請求項１に記載の情報処理装置。
1.029819	JP2022125570A	2022-12-28	JP2024061573	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	搬送装置、搬送システム、搬送方法及び搬送プログラム	B65G1/00 | B65G1/137	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】効率良く荷物をピッキングして外の定めた位置まで運搬する。 【解決手段】搬送装置２は、荷物内容物から荷姿を、前記荷物を保持するアーム上、外部の情報を検知する第１センサ２と上、を含む搬送装置２であって、前記第１センサ２は、前記搬送装置２上に、他の搬送装置５と上に搬送を行う前に、センサ２の情報を取得する取得部と、搬送部と接続された前記第１センサ２との情報に加えて、前記第１センサ２以外センサ情報を用いて、自動運転を行うように制御する制御部と、を備えている。 【選択図】図６	【請求項１】 荷物が収容される収容部と、前記荷物を保持するアームと、外部の情報を検知する第１センサと、を含む搬送装置であって、 前記搬送装置は、 物の搬送装置に接続された前記第１センサの情報を取得する取得部と、 当該第二に接続された前記第１センサのセンサ情報に加えて取得した前記第１センサのセンサ情報を用いて、自動運転を行う搬送制御部と、 を備える搬送装置。 【請求項２】 前記第１センサとして、外部を撮像するカメラ及び外部を計測するＬＩＤＡＲを含む複数種類の装置のうち６の何れか１つ 装置。 【請求項３】 前記取得部は、前記搬送装置が走行するエリアに設置された第２センサのセンサ情報を取得し、 前記制御部は、前記第１センサのセンサ情報に加えて前記第２センサのセンサ情報を用いて自動運転を行うように制御する 【請求項４】 前記取得部は、前記搬送装置が走行するエリアと自行する他行体に搭載された第３センサのセンサ情報を取得し、 前記制御部は、前記第１センサのセンサ情報に加えて前記第３センサのセンサ情報を用いて自動運転を行うように制御する 請求項１～３項のいずれか１項に記載の搬送装置。 【請求項５】 前記搬送装置は、 第１レーンと走行する第１カート、及び、前記第１レーンに接続する第２レーンと走行する第２カートを含み、 前記第１カートは、前記第１レーンを走行しながら前記第１カートの前記アームで前記荷物をピックアップし、 前記第２カートは、前記第１カートによりピックアップされた前記荷物を、走行しながら前記第２カートの前記アームに受け渡すように 構成システム。 【請求項６】 荷物が収容される収容部と、前記荷物を保持するアームと、外部の情報を検知する第１センサと、を含む搬送装置であって、 前記搬送装置は、 物の搬送装置に接続された前記第１センサの情報を取得し、 当該第二に接続された前記第１センサのセンサ情報に加えて取得した前記第１センサのセンサ情報を用いて、自動運転を行う搬送制御部と、 を備える搬送装置。 【請求項７】 荷物が収容される収容部と、前記荷物を保持するアームと、外部の情報を検知する第１センサと、を含む搬送装置であって、 前記搬送装置は、 物の搬送装置に接続された前記第１センサの情報を取得し、 当該第二に接続された前記第１センサのセンサ情報に加えて取得した前記第１センサのセンサ情報を用いて、自動運転を行う搬送制御部と、 を備える搬送装置。
1.155043	JP2022106514A	2022-12-27	JP2024062318	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置及び車両	B60W30/08 | B60W60/00 | G06C1/16 | G06N20/00 | G06N3/08	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】自動運転制御をする車両において、他の車両又は物体との衝突及びこれ衝突の際に車員を保護する。 【解決手段】情報処理装置は、車両の制御の対立を伝えるセンサを含む他の車から前記車両に関連する複数の情報を取得する取得部と、前記取得された前記複数の情報から前記車両の制御の状況に関するインデックス値を算出し、算出されたインデックス値から前記車両の制御変数を算出する算出部と、 前記算出された前記制御変数に基づいて、前記車両の挙動を制御する制御部と、を備え、前記算出部は、前記取得された前記複数の情報に基づいて、前記車両に対する衝突の発生を予測し、前記予測した予測結果が不可避な衝突を示す場合、前記不可避な衝突及び前記衝突の後に他の対象物に対して衝突する車両に関連する情報を含む。 【選択図】図１３	【請求項１】 車両の周囲の状況を検出するセンサを含む他の装置から前記車両に関連する複数の情報を取得する取得部と、 前記取得された前記複数の情報から前記車両の制御の状況に関するインデックス値を算出し、算出されたインデックス値の制御変数を算出する算出部と、 前記算出された前記制御変数に基づいて、前記車両の挙動を制御する制御部と、を備え、 前記算出部は、前記取得された前記複数の情報に基づいて、前記車両に対する衝突の発生を予測し、前記予測した予測結果が不可避な衝突を示す場合、前記不可避な衝突及び前記衝突の後に他の対象物に対して衝突する車両に関連する情報を含む ことを特徴とした情報処理装置。 【請求項２】 前記制御部は、前記予測結果が不可避な衝突を示す場合、前記車両の挙動を制御する際に、前記車両の衝突を回避する制御を行う ことを特徴とした請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記制御部は、前記予測結果が不可避な衝突を示す場合、前記車両の挙動を制御する際に、前記車両の衝突の状況に係る情報を取得する ことを特徴とした請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記算出部は、前記予測結果と新たな取得部により取得された前記車両の衝突の状況に関する情報とを用いて、前記算出部の算出する前記制御変数を更新する ことを特徴とした請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記算出部は、深層学習を用いた統計法による変更解析により、前記インデックス値から前記制御変数を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記取得部は、前記車両の変動を検出する他の車両から前記車両の挙動の状況に係る情報を取得する ことを特徴とした請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項７】 前記取得部は、前記車両の変動を検出する他の車両から前記車両の挙動の状況に係る情報を取得する ことを特徴とした請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項８】 前記車両の変動とは、前記車両の衝突の状況に関する情報であり、 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項７に記載の情報処理装置。 【請求項９】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１０】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１１】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１２】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１３】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１４】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１５】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１６】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１７】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１８】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項１９】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。 【請求項２０】 前記取得部は、前記車両の衝突の状況に関する情報として、前記車両の衝突の状況に関する情報を取得する ことを特徴とした請求項８に記載の情報処理装置。
1.029678	JP2022110884A	2022-12-27	JP2024070766	2024-05-23	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	車両	B60L1/00 | B60W30/09 | G06N20/00 | B60L7/24 | B60L15/20 | B60L50/60	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】モータで生成された回生電力によって外部全体の各部を制御する車両を提供する。 【解決手段】自動運転を制御する制御装置を備えた車両であって、モータと走行バッテリと、制御装置の作動に関わる物体を検出し検出結果を制御する各制御部と、検出結果に基づいて、制御装置における各部を実行する実行部と、を含み、制御装置は、検出結果に基づき車両の減速時、モータで生成された回生電力によって各部を含む車両の各部を制御する。 【選択図】図４	【請求項１】 自動運転を制御する制御装置を備えた車両であって、 モータと走行バッテリと、 モータと走行バッテリに接続する複数の検出結果を取得する取得部と、 前記取得部に基づいて、前記制御装置における各部を実行する実行部と、を含み、 前記制御装置は、前記検出結果に伴う前記車両の減速時、前記モータで生成された回生電力によって前記各部を含む車両を制御する 車両。 【請求項２】 前記制御装置は、前記検出結果に伴う前記車両の減速が開始されてから停止するまで、前記回生電力のみによって前記車両の減速度を制御する請求項１に記載の車両。 【請求項３】 前記車両のブレーキ操作を行うブレーキアクチュエータを備え、 前記制御装置は、前記検出結果に伴う前記車両の減速時、前記回生電力によって前記ブレーキアクチュエータを制御する 【請求項４】 前記車両のスプリング操作を行うスプリングアクチュエータを備え、 前記制御装置は、前記検出結果に伴う前記車両の減速時、前記回生電力によって前記スプリングアクチュエータを制御する 車両。 【請求項５】 前記取得部は、前記検出結果として、物体のｘフレームの画像から前記物体の存在位置を示す点を抽出し、前記物体の存在位置を示す点に当たる予測情報を１０００フレーム／秒以上のフレームレートで取得する請求項１に記載の車両。 【請求項６】 前記検出結果を用いて、前記制御装置の作動を予測する予測部をさらに備え、 前記予測部は、前記検出結果と、前記検出結果が取得された際の前記制御装置の作動状況と、を学習データとした機械学習を用いて、前記制御装置の作動を予測する請求項５に記載の車両。 【請求項７】 前記予測部は、前記制御装置における複数の部位のそれぞれの温度変化をさらに予測し、 前記実行部は、前記制御装置における前記部位の温度を制御する請求項６に記載の車両。
1.112851	JP2022206379A	2022-12-26	JP2024066379	2024-05-15	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	車両	B60W30/08 | G06T7/00 | G06T7/70 | G08G1/16 | B60W60/00	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】自動運転制御をするする車両において、車両後方から接近する物体に対する対応動作を改善させる。 【解決手段】車両は、カメラを含む一対のカメラユニットと、プロセッサとを備える車両であって、第１のカメラユニットは、車両前方の物体が写る画像の一対の画像を含む第１の画像データを取得し、第２のカメラユニットは、車両後方の物体が写る画像の一対の画像を含む第２の画像データを取得し、前記プロセッサは、前記第１の画像データに基づいて、前記物体の所在位置を示す点を出力し、前記第２の画像データに基づいて、前記物体の所在位置を示す点を出力し、前記プロセッサは、前記第１のカメラユニット及び前記第２のカメラユニットから出力された物体の所在位置に基づいて前記車両の走行を制御する。 【選択図】図１３	【請求項１】 車両であって、 第１のカメラユニットと、第２のカメラユニットと、プロセッサと、を備え、 前記第１のカメラユニットは、前記車両の前方の物体が写る画像の一対の画像を含む第１の画像データを取得し、 前記第２のカメラユニットは、前記車両の後方の物体が写る画像の一対の画像を含む第２の画像データを取得し、 前記プロセッサは、前記第１の画像データに基づいて、前記物体の所在位置を示す点を出力し、 前記第２の画像データに基づいて、前記物体の所在位置を示す点を出力し、 前記プロセッサは、前記第１のカメラユニット及び前記第２のカメラユニットから出力された物体の所在位置に基づいて前記車両の走行を制御する、 車両。 【請求項２】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、同じ型番の同じカメラである、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項３】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、互いに異なる型番のカメラである、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項４】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、同じ撮像素子を有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項５】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、互いに異なる撮像素子を有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項６】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、同じ画角のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項７】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、互いに異なる画角のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項８】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、同じ焦点距離のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項９】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、互いに異なる焦点距離のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項１０】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、同じ解像度のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項１１】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、互いに異なる解像度のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項１２】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、同じ画素数のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項１３】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、互いに異なる画素数のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項１４】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、同じ画角のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項１５】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、互いに異なる画角のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項１６】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、同じ焦点距離のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項１７】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、互いに異なる焦点距離のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項１８】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、同じ解像度のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項１９】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、互いに異なる解像度のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。 【請求項２０】 前記第１のカメラユニットと前記第２のカメラユニットとは、同じ画素数のレンズを有する、 ことを特徴とした請求項１に記載の車両。
1.093818	JP2022206473A	2022-12-23	JP2024066520	2024-07-04	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	カートロボット	B60B19/00 | B25J5/00	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】安全性を向上させたカートロボットを提供すること。 【解決手段】実施形態に係るカートロボットは、走行車体に設けられる第１車軸と、第１車軸の左端部から第１車軸の後方向に延び、かつ、第２車軸の左端部に設けられる第１ロック部と、第１車軸の右端部から第１車軸の後方向に延びかつ第１車軸と、第２車軸の右端部に設けられる第２ロック部と、第２車軸の前後方向に伸縮かつ第２車軸回りに回転かつ第２車軸回りに第２ロック部と、第１車軸の前後方向に伸縮かつ第１車軸回りに回転かつ第１ロック部と、第２車軸の前後方向に伸縮かつ第２車軸回りに回転かつ第２ロック部と、を備え、第１ロック部による係止状態が解除されている場合には、走行車体に対して第１車軸及び第２車軸が左右方向に移動可能であり、第１ロック部による係止状態が解除されている場合には、走行車体に対して第１車軸及び第２車軸が前後方向に移動可能である。 【選択図】図６	【請求項１】 走行車体と、 前記走行車体に設けられる第１車軸と、 前記第１車軸の左端部から前記第１車軸の後方向に延び、かつ、前記後方向に伸縮可能な複数の第２車軸と、 前記複数の第２車軸の左端部に設けられ第１ロック部と、 前記複数の第２車軸と、前記第１車軸の後方向に回転させる第１駆動部と、 前記第２車軸に対して、前記第２車軸を前記走行車体と直交する方向に回転させる第２駆動部と、 前記第２車軸を前記後方向に伸縮させる第２駆動部と、 前記第２車軸の右端部に設けられる第２ロック部と、 前記第１車軸の前後方向に伸縮可能な第３ロック部と、 前記第１車軸の前後方向に伸縮させる第３駆動部と、および、前記第２ロック部による係止を解除する制御装置と を備え、 前記制御装置は、前記第１ロック部による前記第２車軸の前記後方向への回転を規制している場合には、前記走行車体に対して前記第１車軸及び前記第２車軸が左右方向に移動可能な状態となるように前記第３駆動部を停止させる、カートロボット。 【請求項２】 前記複数の第２車軸に設けられた前記車輪のそれぞれの回転数を検出する検出部と、 前記検出部によって検出された前記回転数の差から、前記車軸が前記走行面に接するか否かを判定する判定部と を備え、 前記制御装置は、前記判定部の判定結果に基づいて前記走行面に接しない前記車輪を検出する、請求項１に記載のカートロボット。 【請求項３】 前記第２車軸の前記後方向への回転が規制された場合の前記第１車軸の前後角度を検出する検出部と、 前記検出部によって検出された前記角度から、前記車軸が前記走行面に接するか否かを判定する判定部と を備え、 前記制御装置は、前記判定部の判定結果に基づいて前記走行面に接しない前記車輪を検出する、請求項１に記載のカートロボット。
1.029114	JP2022206652A	2022-12-23	JP2024068048	2024-05-17	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	カートロボットによるピッキング方法およびプログラム	B65G1/00 | B65G1/137 | B25J13/00 | B25J5/00	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】 【課題】ピッキングした荷物が他の荷物に干渉しないようにする。 【解決手段】荷物を、互いに走行車体に取り付けられた第１アームおよび第２アームを備え、前後された複数の荷物を走行しながらピッキングして棚までカートロボットによるピッキング方法が提供される。第１アームおよび第２アームによって荷物を把持した後、第１アームおよび第２アームが把持した荷物が他の荷物に干渉する前に、第１アームおよび第２アームよりも荷物を走行車体側に引き寄せる。 【選択図】図４	【請求項１】 走行車体と、 前記走行車体に設けられる第１アームおよび第２アームを備え、前後された複数の荷物を走行しながらピッキングして棚までカートロボットによるピッキング方法であって、 前記第１アームおよび前記第２アームによって前記荷物を把持した後、前記把持した荷物に以外の他の荷物に前記第１アームおよび第２アームが当接する前に、前記第１アームおよび前記第２アームよりも前記荷物を前記走行車体側に引き寄せるピッキング方法。 【請求項２】 前記第１アームおよび前記第２アームによって前記把持した荷物を前記走行車体側に引き寄せた後、前記荷物を前記走行車体へ下ろす、 ピッキング方法。 【請求項３】 前記第１アームは前記カートロボットの前方側に取り付けられ、前記第２アームは前記カートロボットの後方側に取り付けられる、 方法。 【請求項４】 第１速度により前記カートロボットを走行させ、前記荷物のピッキング時に前記第１速度よりも小さい第２速度に減速させ、 前記第１アームおよび前記第２アームの各々、前記第１アームおよび前記第２アームの各々の速度、前記第１アームおよび前記第２アームの把持荷重、前記第１アームおよび前記第２アームおよび前記荷物までの距離、前記荷物の重さのうち少なくとも１つに基づいて、前記カートロボットの走行速度を決定する請求項１に記載のピッキング方法。 【請求項５】 コンピュータに請求項１～４のいずれか１項に記載のピッキング方法を実行させるためのプログラム。
1.029873	JP2022206068A	2022-12-22	JP2024071317	2024-05-24	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W40/00 | B60W60/00 | G06N3/04 | G06N3/08	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】　【課題】Ｌｅｖｅｌ５では実現できなかった高性能な運転制御が実現可能な情報処理装置を提供する。【解決手段】車両に関連する複数の情報取得可能な情報取得部と、複数の情報毎に紐付ける、複数の情報のうち予め定められた情報からインデックス値を算出する複数のテップと、複数のインデックス値に基づいて車両の運転制御を実行する運転制御部と、を備える。複数のテップの各向に応じて、他のテップにインデックス値を相談させる。【選択図】図１	【請求項１】 車両に関連する複数の情報を取得可能な情報取得部と、 複数の前記情報毎に紐付ける、複数の当該情報のうち予め定められた情報からインデックス値を算出する複数のテップと 複数の前記インデックス値に基づいて前記車両の運転制御を実行する運転制御部と、を備え、 複数の前記テップの各向に応じて、他の前記テップに前記インデックス値を相談させる情報処理装置。 【請求項２】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出する機械学習モデルを含む 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出する統計法による変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出する相関係数分析法による変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出する回帰分析法による変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するクラスター分析法による変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項７】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するアンサンブル学習法による変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項８】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するニューラルネットワークによる変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項９】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するサポートベクターマシンによる変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項１０】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するベイジアンネットワークによる変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項１１】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するマルコフ決定過程による変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項１２】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するマルコフ連鎖モンテカルロ法による変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項１３】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するガウス過程による変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項１４】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するカルマンフィルタによる変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項１５】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するパーティクルフィルタによる変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項１６】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するヒストグラムフィルタによる変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項１７】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するＳＬＡＭによる変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項１８】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するＶＩＯによる変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項１９】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するＶＳＬＡＭによる変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項２０】 前記テップは、複数の前記情報を用いて、前記インデックス値を算出するＳＬＡＭによる変更解析により、前記インデックス値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。
1.029873	JP2022206068A	2022-12-22	JP2024071318	2024-05-24	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W40/00 | B60W60/00 | G06N3/04 | G06N3/08	拒絶中	ソフトバンクグループ株式会社	株 正義	【要約】　【課題】Ｌｅｖｅｌ５では実現できなかった高性能な運転制御が実現可能な情報処理装置を提供する。【解決手段】車両に関連する複数の情報取得可能な情報取得部と、複数の情報毎に紐付ける、複数の当該情報のうち予め定められた情報からインデックス値を算出する複数のテップと、複数のインデックス値に基づいて車両の運転制御を実行する運転制御部と、を備え、複数のテップの各向に応じて、他のテップにインデックス値を相談させる。【選択図】図１	【請求項１】 車両に関連する複数の情報を取得可能な情報取得部と、 複数の前記情

1.026973	JP2022206073A	2022-12-22	JP2022071319	2024-05-24	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、プログラム、及び情報処理システム	B60W60/00 ; G06N7/00 ; G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【解決手段】 車両に関連する情報を取得可能な1又は複数の情報取得機と、 1又は複数の前記情報取得機に対応した、複数の物体情報のうち今の定められた情報からインデックス値を推論する1又は複 前記車両と異なる他の装置に設けられている前記ドップラから前記インデックス値と取得するインデックス値取得部と、 前記車両及び前記他の装置に基いて複数された前記複数のインデックス値に基いて前記運転制御を実行する運転 情報処理装置。 【請求項２】 前記運転制御は、運転学習を用いた統分法による多変量解析により、前記インデックス値を推論する、 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 複数の前記ドップにより推論された複数の前記インデックス値を集約してインデックス値を推論するアンカーデータ推 前記運転制御部は、前記アンカーデップにより集約されたインデックス値に基いて前記車両の運転制御を実行する請求 【請求項４】 複数の前記ドップの各時に応じて、物の前記ドップにインデックス値を推論させる請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記ドップの各時に応じて、当該ドップがインデックス値を推論する処理の処理能力を変動させる請求項１に記載の情報 コンピュータを、請求項１乃至請求項５のいずれか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。 【請求項７】 前記物体情報は、前記車両と異なる車両である請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項８】 前記物体情報は、前記車両と異なる車両である他車両を含む、 請求項７に記載の情報処理装置。 【請求項９】 前記物体の装置は、道路を監視する監視装置を含む、 請求項７に記載の情報処理装置。 【請求項１０】 前記取得装置として、道路上に設置される監視装置を含む、 請求項１に記載の情報処理装置。
0.953571	JP2022204596A	2022-12-21	JP2024089312	2024-07-03	0000-01-01		0000-01-01	カートロボット	B65G1/04 ; B65G1/137	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】走行物処理を向上させること。 【解決手段】実施形態に係るカートロボットは、走行車体と、第１車軸と、複数の第２車軸と、車輪と、第１駆動部と、第２駆動部と、制御装置とを備え る。走行車体と、第１車軸と、走行車体に設けられる、複数の第２車軸と、第１車軸の両方に並びる、車輪と、複数の第２車軸の 制御にそれぞれ設ける。第１駆動部は複数の第２車軸と、第１車軸の両方に回転させる。第２駆動部は、第２車軸に対して、車輪を回転させる、制御 装置は、第１駆動部、および、第２駆動部を制御する、制御装置は、走行車体に載せられた荷物の重量に応じて、前記第２車軸の数を変更する。 【選択図】図１
1.028691	JP2022200354A	2022-12-20	JP2024061572	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	シミュレーションシステム及びプログラム	G06Q50/28 ; G06Q10/08	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】人間ワーカーと第１ロボットとが混在した作業を行う状況を模擬するシミュレーションの精度を向上させる。 【解決手段】シミュレーションシステムの処理部３は、人間ワーカーおよび第１ロボットが物理世界で作業を実行する際を模擬対象とする複数のセ ンサによって検知されたセンサ情報を取得し、生成部３２は、取得部３０によって取得された少なくとも物理センサによって、人間ワーカーによる前記作業をエキルした第１のエキルアータおよび第２ロボットによる前記作業をエキルした第２のエキルアータを生成し、制御部３４は、生成部３２によって生成された第 １のエキルアータおよび第２のエキルアータに基づいて、 作業環境で人間ワーカーと第１ロボットとが混在する作業を行う状況を模倣した第１シミュレーションを行う。 【選択図】図２
1.028691	JP2022200355A	2022-12-20	JP2024088047	2024-05-17	0000-01-01		0000-01-01	カートロボットを用いたピッキングシステムおよびプログラム	B65G1/137 ; B65G67/22 ; B65G1/00 ; B23J5/00 ; B25J13/08	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】効率良く荷物をピッキングする。 【解決手段】ピッキングシステムは、第１アームおよび第２アームを備え、荷物をピッキングして確認するカートロボットと、荷物が載置された状態で一定 方向に移動するターンテーブルと、情報処理装置とを備える。情報処理装置は、第１速度によりカートロボットを走行させ、ターンテーブルに載置された荷 物をピッキングし、ターンテーブルに荷物が載置されるまで待ち、かつ第１速度よりも小さい第２速度によりカートロボットを走行させ、カートロボットを第２速度 で走行させつつ、第１アームおよび第２アームにより荷物を把持するよう、カートロボットを制御する 【選択図】図１
0.953323	JP2022200243A	2022-12-19	JP2024087421	2024-07-01	0000-01-01		0000-01-01	ピッキングシステムおよびプログラム	B65G1/00 ; B65G47/52 ; G05D1/02 ; B25J5/00 ; G05D1/24 ; G05D1/242 ; G05D1/43 ; G05D1/435 ; G05D1/648 ; G05D1/656 ; G05D1/686 ; G05D1/69 ; G05D15/02 ; G05D107/60	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】高効率の荷物を記録。 【解決手段】実施形態の一態様に係るピッキングシステムは、荷物を収容可能な第１単体を有し、第１レーンに沿って移動する第１カートロボットと、荷物 を収容可能な第２単体を有し、第１レーンの外側に当接する第２レーンに沿って移動している、第２カートロボットから荷物を受け取って第２単体に 載置する第２カートロボットとを備え、第１単体は、走行する第２単体と対向する位置に第２開口部を有するとともに、第１開口部を開閉可能な第１扉を 有し、第２単体は、走行する第１単体と対向する位置に第２開口部を有するとともに、第２開口部を開閉可能な第２扉を有し、第１扉並びに第２扉は 閉じ、第１開口部および第２開口部を介して第１単体から第２単体への荷物を移載する。 【選択図】図１０
0.953323	JP2022200353A	2022-12-19	JP2024087503	2024-07-01	0000-01-01		0000-01-01	ピッキングシステムおよびプログラム	B65G1/00 ; B65G47/52 ; G05D1/02 ; B25J5/00 ; G05D1/24 ; G05D1/242 ; G05D1/43 ; G05D1/435 ; G05D1/648 ; G05D1/656 ; G05D15/02 ; G05D107/60 ; G05D109/10 ; G05D111/00 ; G05D111/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】高効率の荷物を記録。 【解決手段】実施形態の一態様に係るピッキングシステムは、荷物を収容可能な第１単体を有し、第１レーンに沿って移動する第１カートロボットと、荷物 を収容可能な第２単体を有し、第２レーンの外側に当接する第２レーンに沿って移動している、第２カートロボットから荷物を受け取って第２単体に 載置する第２カートロボットとを備え、第１単体は、走行する第２単体と対向する位置に第２開口部を有するとともに、第１開口部を開閉可能な第１扉を 有し、第２単体は、走行する第１単体と対向する位置に第２開口部を有するとともに、第２開口部を開閉可能な第２扉を有し、第１扉並びに第２扉は 閉じ、第１開口部および第２開口部を介して第１単体から第２単体への荷物を移載する。 【選択図】図５
1.029128	JP2022201402A	2022-12-16	JP2024061569	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	車両およびプログラム	G08G1/16 ; B60W30/06 ; B60T8/14 ; B60T7/12	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】ジャンプした車両の着地を安定させる。 【解決手段】車両は、車両本体と、車両本体の底面から伸び上がり可能に構えられた第１のエッジと、車両本体の底面における第１のエッジよりも車両の後ろ に近い地点において底面から伸び上がり可能に構えられた第２のエッジと、情報処理装置とを備える。情報処理装置は、障害物の検知をおこなう検知センサ情報と、 を取得する情報取得処理と、情報取得部が障害物の情報を取得した場合に、当該障害物を回避するために第１のエッジを伸び上がらせて車両とジャンプさせ、車両 の着地時に第１のエッジよりも前に、第２のエッジを伸び上がらせるように、第１のエッジおよび第２のエッジを制御して車 両を制御する制御処理とを有する。 【選択図】図１７
0.902952	JP2022201469A	2022-12-16	JP2024086369	2024-06-27	0000-01-01		0000-01-01	カートロボット、および、プログラム	B65G1/137	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】荷物の受け渡しを適切に行うことができるカートロボット、および、プログラムを提供することを目的とする。 【解決手段】実施形態の一態様に係るカートロボットは、アームと、制御装置とを備える。アームは、荷物の受け渡しを行う。制御装置は、荷物の種類に応 じて、荷物の受け渡しを行うアームの動作速度を決定する。 【選択図】図１
1.028128	JP2022201614A	2022-12-16	JP2024061570	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】情報処理装置及びプログラムを提供する。【解決手段】情報処理装置は、障害物の情報を含む複数のセンサ情報を取得する情報取得処 理と、車両の進路に設ける、当該車両をジャンプさせるエッジを制御することにより前記障害物を回避する制御処理と、を備える。前記制御処理は、前記車両の 車両特性に基づいて、当該車両の前記障害物の回避行動を制御する制御変数を算出する、前記制御部は、前記制御変数に基づいて、１の受け取り荷物を可変 時の自動運転を制御する。【選択図】図１
1.027846	JP2021190548A	2022-12-14	JP2024068374	2024-05-15	0000-01-01		0000-01-01	自転ブレーキシステム	B60W10/00 ; B62D6/00 ; B62D7/00 ; B60W10/20 ; B60W10/184 ; B60T7/12	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】車両の危生を防止すること。 【解決手段】ブレーキシステムを備える。 【課題】車両の危生を防止すること。 【解決手段】ブレーキシステムを備える。 【選択図】図２
1.152988	JP2021196788A	2022-12-14	JP2024063710	2024-05-13	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	G08G1/00 ; G08G1/09 ; G05D1/02 ; G05D1/24 ; G05D1/228 ; G05D1/229 ; G05D1/242 ; G05D1/246 ; G05D1/248 ; G05D1/43 ; G05D1/60 ; G05D105/00 ; G05D107/00 ; G05D107/20 ; G05D109/10 ; G05D111/00 ; G05D111/30 ; G05D111/50 ; G05D111/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】フォークリフトの自動運転動作を制御して、生産能力及び工場効率の大幅な向上に寄与する。【解決手段】情報処理装置は、フォークリフトに搭載された複数の撮像した情報処理部と、フォークリフトの動作を制御するための制御変数を算出する算出部と、算出部が算出した制御変数に基づいて、フォークリフトの動作を制御する制御部と、を備える。【選択図】図１Ａ
1.027002	JP2021196484A	2022-12-08	JP2024062315	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置、車両、及びプログラム	B60W40/02 ; B60W50/00 ; B60W40/06 ; B60W30/09 ; G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】自動運転車両が道路における走行に関して安心と空気抵抗及び／又は車両等の変来の影響を走行しながら解析することができる情報処理装置、車両、及びプログラムを提供する。【解決手段】実施形態の情報処理装置１は、車両に設置する複数の情報取得部１０と、演算部２を備える。演算部２は、前記複数の情報取得部１０から取得した前記複数の情報から複数のインデックス値を推論する推論部２０２と、前記複数のインデックス値に基づいて前記車両の運転制御を実行する運転制御部２０２と、を含む。【選択図】図２

I_027002	JP2022196485A	2022-12-08	JP2024062316	2024-05-09	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置、車両、及びプログラム	B60W40/02 ; B60W60/00 ; B60W40/06 ; G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】自動運転車両が道路における走行に際してあらゆる交差点ストップ立体駐車場の要素の影響を走行しながら解析することができる情報処理装置、車両、及びプログラムを提供する。【解決手段】実際の情報処理装置は、1台、車両に関連する複数の情報を取得可能な情報取得部10と、演算部を有する。前記情報取得部が取得した前記複数の情報から複数のインデックス値を推測する推論部20と、前記複数のインデックス値に基づいて前記車両の運転制御を実行する運転制御部30と、とを有し、【選択図】図2	【請求項１】 複数の車両の各々に対して運用される情報処理装置であって、 前記車両に関連する複数の情報を取得可能な情報取得部と、 演算部を有するとともに、 前記複数の情報から複数のインデックス値を推測する推論部と、 前記複数のインデックス値に基づいて前記車両の運転制御を実行する運転制御部と、 を有し、 前記推論部は、前記複数の情報から前記複数のインデックス値を推測するための学習モデルを有し、 前記学習モデルを用いることにより、前記複数の情報から前記複数のインデックス値を推測する、 ことを特徴とする情報処理装置。 【請求項２】 前記推論部は、前記複数の情報から前記複数のインデックス値を、前記車両が前記所定の地に到達する前に推測する、 ことを特徴とする請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記推論部は、前記複数の情報から前記複数のインデックス値を、前記車両が前記所定の地に到達する前に推測する、 ことを特徴とする請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記走行情報は、複数の加速度を含み、 前記推論部は、前記複数の加速度に基づいて、前記所定の地に到達するまでのルートの情報を、前記車両が前記所定の地に到達するまでの 所定の地に到達するまでの複数の時点の情報を、含む、ことを、前記複数の前記走行情報に基づいて、前記所定の地に到達するまでのフレーム情報の取得 前記複数の情報を、前記複数の情報を、前記複数のインデックス値とを比較した結果に基づいて前記複数の情報を更新する、 ことを特徴とする請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記情報装置と前記インデックス値との相違度が閾値を上回った場合に報知を行う報知部を備える 請求項４に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記報知部は、 前記複数の車両のうちの少なくとも１つの車両についての前記複数のインデックス値を収集して管理するデータ管理装置 に、 前記データ管理装置から取得した前記複数のインデックス値に基づいて前記走行情報を更新する ことを特徴とする請求項５に記載の情報処理装置。
I_027002	JP2022196681A	2022-12-08	JP2024088042	2024-07-03	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	ピッキング方法、ピッキングシステム、プログラム	B65G1/137 ; B65G1/00 ; B25J5/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】効率良く荷物のピッキング作業を遂行する。 【解決手段】チャック動作では、カートロボット５２がストレートレーン６Ａを走行中に、チャック可否判定点Ｃにさしかかると、前時間１１ｓだ、前転４－６２のロボットチック型６２ことで浮くな回ととなるように動作させ、カートロボット５２がカーブレーン６０Ａの進入点Ａに到達すると、前時間１１ｓ後、チャック時５２ことチャックする。チャックされた荷室で、カーブレーン６０Ａを走行する進 「走行速度２０ｋｍ／ｈ」で走行しても、カーブレーン６０Ａを通過することなく走行する。カートロボット５２がカーブレーン６０Ａを走行中に、カーブレーン６０Ａの進出点Ｃに到達すると、チャック機構による前時間１１ｓとチャック前ＳＥＣＯＮＤの荷室が解除される。 【選択図】図７
I_151883	JP2021195939A	2022-12-07	JP2024063709	2024-05-13	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B66F9/075 ; B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【発明の名称】情報処理装置、フォークリフトに搭載された検知部が検知した検知情報に 基づいて、前記フォークリフトの動作を制御するための制御装置を含むことを特徴とし、前 記検出部が算出した前記制御装置に基づいて、前記フォークリフトの動作を制御する制御 部と、を備える、 【選択図】図１Ａ
I_151725	JP2021194990A	2022-12-06	JP2024063706	2024-05-13	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【発明の名称】情報処理装置、フォークリフトに搭載された検知部が検知した検知情報に基づいて、前記フォークリフトの動作を制御するための制御装置を含むことを特徴とし、前記装置は、前記制御装置に基づいて、前記フォークリフトの動作中に、前記フォークリフトの動作として、前記フォークリフトの進む前後方向に伸縮可能なフォーク及び上下方向に伸縮可能なマイストが少なくとも一方の伸縮を制御する制御部と、を備える、 【選択図】図１Ａ
I_151725	JP2021195224A	2022-12-06	JP2024063707	2024-05-13	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【発明の名称】情報処理装置、フォークリフトに搭載された検知部が検知した前記フォークリフトに関連する荷物の重量を含む検知情報に基づいて、前記フォークリフトの動作を制御するための制御装置を含むことを特徴とし、前記装置は、前記フォークリフトの動作中に、前記フォークリフトの進む前後方向に伸縮可能なフォーク及び上下方向に伸縮可能なマイストが少なくとも一方の伸縮を制御する制御部と、を備える、 【選択図】図１Ａ
I_151725	JP2021195224A	2022-12-06	JP2024063708	2024-05-13	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【発明の名称】情報処理装置、各々が階段状に変化する複数のフォークを有するフォークリフトに搭載された検知部が検知した検知情報に基づいて、前記複数のフォークの変形を含む前記フォークリフトの動作を制御するための制御装置を含むことを特徴とし、前記装置は、前記フォークリフトの動作中に、前記複数のフォークの変形を含む前記フォークリフトの動作を制御する制御部と、を備える、 【選択図】図１Ａ
I_028558	JP2021194433A	2022-12-05	JP2024061567	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	ピッキングシステム、プログラム	B65G1/137 ; B65G1/00 ; B25J5/00 ; G05D1/02 ; B65G47/90 ; G05D1/228 ; G05D1/229 ; G05D1/24 ; G05D1/247 ; G05D1/248 ; G05D1/43 ; G05D1/644 ; G05D1/656 ; G05D1/661 ; G05D1/689 ; G05D105/00 ; G05D107/00 ; G05D107/50 ; G05D107/70 ; G05D107/73 ; G05D109/00 ; G05D109/10 ; G05D111/00 ; G05D111/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】第１のカートロボットから第２のカートロボットにパレットを受け渡す場合に、第２のカートロボットがレシーピングアームを持たない場合であっても、パレットを受け渡すことが可能なピッキングシステム、プログラムを得る。 【解決手段】第１のカートロボットに取り付けられ、パレットの受け渡しに用いられる第２のカートロボットのレシーピングアームを検知する検知部と、検知部による検知結果に基づき、パレットの受け渡しに用いられる第２のカートロボットの位置を制御する位置制御部と、を有する。 【選択図】図９
I_028558	JP2021194433A	2022-12-05	JP2024061568	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	ピッキングシステム、プログラム	B65G1/137 ; B65G1/00 ; B25J5/00 ; G05D1/02 ; B65G47/90 ; G05D1/228 ; G05D1/229 ; G05D1/24 ; G05D1/247 ; G05D1/248 ; G05D1/43 ; G05D1/644 ; G05D1/656 ; G05D1/661 ; G05D1/689 ; G05D105/00 ; G05D107/00 ; G05D107/50 ; G05D107/70 ; G05D107/73 ; G05D109/00 ; G05D109/10 ; G05D111/00 ; G05D111/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】第１のカートロボットから第２のカートロボットにパレットを受け渡す場合に、第２のカートロボットがレシーピングアームを持たない場合であっても、パレットを受け渡すことが可能なピッキングシステム、プログラムを得る。 【解決手段】第１のカートロボットに取り付けられ、パレットの受け渡しに用いられる第２のカートロボットのレシーピングアームを検知する検知部と、検知部による検知結果に基づき、パレットの受け渡しに用いられる第２のカートロボットの位置を制御する位置制御部と、を有する。 【選択図】図９
I_040222	JP2021934658A	2022-12-02	JP2024060347	2024-05-13	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	フォークリフト	B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】フォーク先端の状況をより正確に把握すること。 【解決手段】実施形態に係るフォークリフトは、走行車体と、フォークと、センサとを備える。フォークは、走行車体の前方に設けられ、少なくとも先端部に距離センサを有する。センサは、同期に荷登された、先端部の複数の状況を検出する。 【選択図】図２
I_040222	JP2021934658A	2022-12-02	JP2024060366	2024-05-13	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	重量検出装置、重量検出方法、および、重量検出プログラム	B66F9/24	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】複数物における荷物の重量を検出すること。 【解決手段】実施形態に係る重量検出装置は、検出部と、特定部と、推定部とを備える。検出部は、フォークに挿入されるパレットに載っている複数物の荷物を検出する。特定部は、検出した荷物種別に基づいて、複数物に占める荷物種別の重量を特定する。推定部は、特定した荷物に基づいて、荷物の重量を推定する。 【選択図】図２
I_026158	JP2021193627A	2022-12-02	JP2024061564	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W40/02 ; G08G1/16 ; G08G1/09 ; B60W60/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】コンピュータを、情報処理装置として機能させるためのプログラムが提供される。【解決手段】情報処理装置は、衝車両が走行する道路の道路状況を含む道路情報を含む走行センサ情報及び走行中の他車両に関する他車両情報に基づいて、自車両の４つの車輪それぞれの車輪速、横ずれ、及び前輪を支持するサスペンションを制御するための制御装置を含むことを特徴とする。【選択図】図１
I_026158	JP2021193778A	2022-12-02	JP2024061565	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	ピッキングシステム、ピッキング制御装置、及びピッキング制御プログラム	B65G1/137 ; B65G1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】効率良く荷物をピッキングして運搬する。 【解決手段】ピッキングシステム、第１アーム６Ａ等は、荷物が収容された収容部の外側に設定された第１レーンを走行する第１カート２、第２アーム６Ｂ等と、前記第１レーンの外側に設定された第２レーンを走行する第２カート２、前記第１カート２、前記第１レーンを走行しながら前記第１アーム６Ａ等により荷物を収容したピックアップした前記第２カート２に受け渡すピックアップ手段と、前記第２カート２、前記第１レーンを走行しながら前記第２カート２により受け渡された荷物を前記第２アーム６Ｂ等により荷物を収容部に収容する収容手段と、を備える。 【選択図】図１
I_026158	JP2021193778A	2022-12-02	JP2024061566	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	ピッキングシステム、プログラム	B65G1/137 ; B65G1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】イレギュラーの作業（特急、優先）に対して、通常作業に支障をきたすことなく、効率に対応する。 【解決手段】ダイナトレーン６１は、プログラムに基づいて、前記第１カートに乗って走行された、整头作業のレーンであり、前記第５４の実施形態と同じながら、一例時に温度して、前記第５４からパスケット５のピックアップ走行う、ダイナトカート５２には、ローカルカート５２Ａと同様に、少なくとも２台の荷物に関けたピッキングアームユニットで荷物の入ったパスケット５４とピックアップ後、直接、パスケット５４を前約台（例えば、ドッキングステーション９）まで搬送する。 【選択図】図１
I_040199	JP2021926858A	2022-12-01	JP2024079956	2024-06-13	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	制御方法、制御システム、及び制御プログラム	B65G1/137 ; G05D1/02 ; G05D1/224 ; G05D1/225 ; G05D1/226 ; G05D1/229 ; G05D1/24 ; G05D1/242 ; G05D1/248 ; G05D1/43 ; G05D1/45 ; G05D1/622 ; G05D1/656 ; G05D1/661 ; G05D1/689 ; G05D105/00 ; G05D105/20 ; G05D109/00 ; G05D111/00 ; G05D111/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】カートロボットを効率良く稼働させること。 【解決手段】実施形態に係る制御方法は、コンピュータが実行する制御方法であって、複数のレーンのいずれかを走行し荷物を搬送する複数のカートロボットのそれぞれの荷物重量を含む情報を収集する収集工程と、を含む。 【選択図】図１
I_025877	JP2021921621A	2022-11-30	JP2024061557	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W40/00 ; G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】コンピュータを、情報処理装置として機能させるためのプログラムが提供される。【解決手段】情報処理装置は、車両が走行する道路の道路状況を含む走行センサ情報に基づいて、前記車両の４つの車輪それぞれの車輪速、横ずれ、及び前記車輪を支持するサスペンションを制御するための制御装置を含むことを特徴とする第１態様と、前記第１態様の制御装置を含む第２態様と、前記第２態様と前記第１態様とを含む第３態様と、前記第３態様と前記第２態様とを含む第４態様と、【選択図】図１	【請求項１】 車両が走行する道路の道路状況を含む走行道路情報を含むセンサ情報に基づいて、前記車両の４つの車輪それぞれの車輪速、 ベンションを制御するための制御装置と、を含む、 前記車両の前記装置と前記制御装置とを含む装置。 【請求項２】 前記制御装置は、前記装置の前記装置と前記制御装置とを含む装置。 【請求項３】 前記制御装置は、前記装置の前記装置と前記制御装置とを含む装置。 【請求項４】 前記制御装置は、前記装置の前記装置と前記制御装置とを含む装置。 【請求項５】 コンピュータを、請求項１から請求項４のいずれか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。

1.025877	JP2022192163A	2022-11-30	JP2024061558	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置及びプログラム	B60W40/08 ; B60W50/08 ; G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】車両に乗車する乗員の事故歴などの特定人属性とそれぞれ、【解決手段】情報処理装置は、車両に乗車する乗員の事故歴などの特定人属性と、車両の車両の４つの車輪それぞれの車輪速、操舵、及び前記車輪を支持するサスペンションを制御するための制御設定値を算出する算出部と、前記算出部が算出した前記制御設定値に基づいて、自動運転を制御する制御部と、を備える。【選択図】図１	【請求項１】 車両に乗車する乗員の事故歴などの特定人属性と、車両の車両の４つの車輪それぞれの車輪速、操舵、及び前記車輪を支持するサスペンションを制御するための制御設定値を算出する算出部と、 を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記車両の走行に係る外部情報を取得する取得部をさらに備え、 前記算出部は、取得した前記外部情報から検知された前記特定人属性に基づいて前記制御設定値を算出する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記外部情報は、前記車両の変更、環境、及び当該情報の少なくとも１つの情報である 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記制御部は、前記算出部が算出した前記制御設定値に基づいて、１０倍分の１秒単位で前記自動運転を制御する。 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項５】 コンピュータを、請求項１から請求項４の何れか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
1.025877	JP2022192164A	2022-11-30	JP2024061559	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	情報処理装置、情報処理システム、及びプログラム	B60W30/165 ; G08G1/16 ; G08G1/00 ; B60W30/02 ; B60W60/00 ; B60W40/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】コンピュータを、情報処理装置として機能させるためのプログラムが提供される。【解決手段】情報処理装置は、車両に搭載された情報処理装置であって、前記車両に搭載されたセンサのセンサ情報、及び前記車両の周辺を走行する他の車両のセンサ情報を取得する取得部と、取得したセンサ情報に基づいて、前記車両の４つの車輪それぞれの車輪速、操舵、及び前記車輪を支持するサスペンションを制御するための制御設定値を算出する算出部と、前記算出部が算出した前記制御設定値に基づいて、前記車両が前記他の車両と同調して走行するように自動運転を制御する制御部と、を備える。【選択図】図１	【請求項１】 車両に搭載された情報処理装置であって、 前記車両に搭載されたセンサのセンサ情報、及び前記車両の周辺を走行する他の車両のセンサ情報を取得する取得部と、 取得したセンサ情報に基づいて、前記車両の４つの車輪それぞれの車輪速、操舵、及び前記車輪を支持するサスペンションを制御するための制御設定値を算出する算出部と、 前記算出部が算出した前記制御設定値に基づいて、前記車両が前記他の車両と同調して走行するように自動運転を制御する制御部と、 を備える、 情報処理装置。 【請求項２】 前記制御部は、前記算出部が算出した前記制御設定値に基づいて、１０倍分の１秒単位で前記自動運転を制御する。 【請求項３】 前記制御部は、前記算出部が算出した前記制御設定値に同調して走行するように、算出した前記制御設定値を前記他の車両に送信する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記算出部は、前記他の車両の各々に対応した前記制御設定値をさらに算出し、 前記制御部は、前記制御設定値と対応する前記他の車両の各々に送信して、前記他の車両の自動運転をそれぞれ制御する 請求項３に記載の情報処理装置。 【請求項５】 請求項１から請求項４の何れか１項に記載の情報処理装置を複数した前記車両、及び前記他の車両を備えた情報処理システムであって、 前記車両は、前記制御設定値を前記他の車両に送信し、 前記他の車両は、前記車両から受信した前記制御設定値に基づいて、前記車両に同調して走行するように自動運転を制御する 情報処理システム。 【請求項６】 コンピュータを、請求項１から請求項４の何れか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
0.960852	JP2021956888A	2022-11-29	JP2024077754	2024-06-10	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	ピッキングシステム、および、プログラム	B65G1/137 ; B65G1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】カートロボが荷物配置を変更することにより、運搬効率を向上させる。 【解決手段】 本発明のピッキングシステム１は、荷物をピックアップして搬送し、カートロボットによって荷物がピックアップされる棚に、荷物を配置する複数のカートロボット３と２を備える。 【選択図】図１	【請求項１】 荷物をピックアップして搬送し、カートロボットによって前記荷物がピックアップされる棚に、前記荷物を配置する複数のカートロボットと、 前記カートロボットは、荷物が積まれている場合には、荷物を別の棚に配置する、請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項２】 前記カートロボットは、低速レーンを移動する第１カートロボットと、高速レーンを前記第１カートロボットよりも高速で移動する第２カートロボットとを含み、 前記第１カートロボットは、前記第１カートロボットによって前記荷物がピックアップされる前記棚に前記荷物を配置し、 前記第２カートロボットは、前記棚からピックアップした前記荷物を前記第２カートロボット満す、 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項３】 前記棚は複数であり、 前記カートロボットは、複数の前記棚のうち、他のカートロボット付近の前記に前記荷物を配置する、 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項４】 前記棚は複数であり、 前記カートロボットは、前記ピックアップされる前記荷物の量に応じて、前記荷物を配置する前記棚の数を変更する、 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項５】 前記カートロボットおよび前記棚はそれぞれ複数であり、 複数の前記棚はそれぞれ、複数の前記カートロボットのうち一つまたは二つ以上の前記カートロボットと対応し、 前記カートロボットは、前記カートロボットによってピックアップされる前記荷物を、前記カートロボットと対応する前 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項６】 前記カートロボットは、前記棚から前記荷物をピックアップしてると、および、前記棚に前記荷物を配置するときの少なくとも一方において、前記荷物の配置を変更する 前記荷物を配置する位置を決定する位置決定部をさらに備える、 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項７】 前記位置決定部は、前記荷物を配置する位置を、前記荷物の重量に基づいて決定する 請求項６に記載のピッキングシステム。
0.960852	JP2021960203A	2022-11-29	JP2024077948	2024-06-10	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	ピッキングシステムおよびプログラム	B65G1/00 ; B65G1/137	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】荷物の性質に応じた検査を行うこと。 【解決手段】荷物取り出し台カート１は、フロアに合わせた情報を格納可能なセンサと、荷物を収容可能なカートを有する走行車体、および、上記走行車体に取り付けられて荷物を搬送するアームを有するカートロボットと、上記センサによって検知された情報に基づいて荷物の性質を取得し、取得した荷物の性質に応じた上記カートロボット内の荷物の配置制御を実行する制御装置と、を備える。 【選択図】図１	【請求項１】 フロアに合わせた情報を格納可能なセンサと、 荷物を収容可能なカートを有する走行車体、および、前記走行車体に取り付けられて荷物を搬送するアームを有するカートロボットと、 前記センサによって検知された情報に基づいて荷物の性質を取得し、 取得した荷物の性質に応じた前記カートロボット内の荷物の配置制御を実行する制御装置と、 を備える、ピッキングシステム。 【請求項２】 前記制御装置は、 前記カートロボットにおいて、壊れ物と前記壊れ物以外の通常物とを分けて配置するように前記カートロボットを制御する、 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項３】 前記制御装置は、 前記カートロボットにおいて、前記壊れ物である荷物ほど上方に配置するように前記カートロボットを制御する、 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項４】 前記制御装置は、 前記カートロボットにおいて、高温物と低温物とを分けて配置するように前記カートロボットを制御する、 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項５】 前記制御装置は、 取得した荷物の性質に応じた適度制御を実行する、 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項６】 フロアに合わせた情報を格納可能な予備と、 荷物を収容可能なカートを有する走行車体、および、前記走行車体に取り付けられて荷物を搬送するアームを有するカートロボットと、 前記センサによって検知された情報に基づいて荷物の性質を取得し、 取得した荷物の性質に応じた前記カートロボット内の荷物の配置制御を実行する予備と、 をコンピュータに実行させる、プログラム。
0.960728	JP2021989494A	2022-11-28	JP2024077104	2024-06-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	カートロボットおよびプログラム	B65G1/137 ; B25J13/08	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】荷物の受け渡しを効率よく行うこと。 【解決手段】荷物取り出し台カート１は、荷物の受け渡しを行う複数のアームと、アームが取り付けられ、荷物を載置可能な走行車体と、荷物に応じて、アームと走行車体とを制御する制御装置と、を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 荷物の受け渡しを行う複数のアームと、 前記アームが取り付けられ、前記荷物を載置可能な走行車体と、 前記荷物に応じて受け渡しを行う前記アームの本数を決定する制御装置と を備える、カートロボット。 【請求項２】 前記制御装置は、 荷物の重さに応じて前記アームの本数を決定する 請求項１に記載のカートロボット。 【請求項３】 前記制御装置は、 荷物の大きさに応じて前記アームの本数を決定する 請求項１に記載のカートロボット。 【請求項４】 前記制御装置は、 荷物の形状の複雑に応じて前記アームの本数を決定する 請求項１に記載のカートロボット。 【請求項５】 前記制御装置は、 荷物取得のために前記カートロボットとの間で前記荷物の受け渡しを行う間に、他のカートロボットが前記荷物の受け渡しを行う前記荷物を走行車体上に載置する ことを決定する 請求項１に記載のカートロボット。 【請求項６】 カートロボットを制御するプログラムであって、 荷物の受け渡しを行う複数のアームと、前記アームが取り付けられ、前記荷物を載置可能な走行車体と、 前記荷物に応じて受け渡しを行う前記アームの本数を決定する制御部 をコンピュータに実行させるプログラム。
0.960728	JP2021989151A	2022-11-28	JP2024077211	2024-06-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	カートロボット、および、プログラム	B65G57/22 ; B65G57/24 ; B25J5/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】作業の効率化を図ること。 【解決手段】荷物取り出し台カートは、荷物の受け渡しを行うアームと、アームが取り付けられ、荷物を載置可能な走行車体と、自律型に異常が生じた場合に、基地に帰還させる制御装置と、を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 荷物の受け渡しを行うアームと、 前記アームが取り付けられ、荷物を載置可能な走行車体と、 自律型に異常が生じた場合に、前記走行車体を制御し、基地に帰還させる制御装置と を備える、カートロボット。 【請求項２】 前記制御装置は、 前記自律型を前記基地に帰還させる場合に、メンテナンスの予約を行う 請求項１に記載のカートロボット。 【請求項３】 前記制御装置は、 前記自律型を撮影した前記カメラ画像から前記自律型の異常が検知された場合に、前記基地に帰還させる 請求項１に記載のカートロボット。 【請求項４】 前記制御装置は、 前記自律型を撮影した前記カメラ画像または他のカートロボットで撮影された前記カメラ画像から前記自律型の異常が検知された場合に、前記基地に帰還させる 請求項１に記載のカートロボット。 【請求項５】 前記制御装置は、 前記自律型の異常に関する前兆が生じた場合に、前記基地に帰還させる 請求項１に記載のカートロボット。 【請求項６】 前記制御装置は、 前記自律型と前記基地に帰還させる場合に、該当のタスクを他のカートロボットに引き継ぐ 請求項１に記載のカートロボット。 【請求項７】 カートロボットを制御するプログラムであって、 荷物の受け渡しを行うアームと、前記アームが取り付けられ、前記荷物を載置可能な走行車体と、 自律型に異常が生じた場合に、前記走行車体を制御して、基地に帰還させる帰還手順 をコンピュータに実行させるプログラム。
0.960358	JP2021985894A	2022-11-25	JP2024076813	2024-06-06	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	ピッキングシステム、および、プログラム	B65G1/137	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】荷物を棚に効率良く配置することができるピッキングシステム、および、プログラムを提供することを目的とする。 【解決手段】荷物取り一荷棚に係るピッキングシステム、カートロボットと、配置ロボットとを備える。カートロボットは、荷物をピックアップして棚に配置する、配置ロボットは、カートロボットによって荷物がピックアップされる棚に、荷物を配置する。 【選択図】図１	【請求項１】 荷物を棚に効率良く配置することができるピッキングシステム、および、プログラム 【解決手段】ピッキングシステム、第１アームと第２、荷物が収容された収容部の外側に設定された第１レーンを走行する第１カートと、第２アームと第２、前記第１レーンの外側に設定された第２レーンを走行する第２カートと、前記第１カートがピックアップした前記荷物を受け渡すべき前記第２カートの位置と、に基づいて、前記第１カートの荷物載置を走行する走行部と、前記荷物載置について、前記第１カートが、前記第１レーンを走行しながら前記第１アームで前記荷物をピックアップして前記第２カートに受け渡し、前記第２カートが、前記第１レーンを走行しながら前記第２アームで受け取って、予め定められた位置に置くように制御する制御部と、を備える。 【選択図】図３	【請求項１】 荷物をピックアップして搬送するカートロボットと、 前記カートロボットによって前記荷物がピックアップされる棚に、前記荷物を配置する配置ロボットと を備える、ピッキングシステム。 【請求項２】 前記カートロボットは、低速レーンを移動する第１カートロボットと、高速レーンを前記第１カートロボットよりも高速で移動する第２カートロボットとを含み、 前記配置ロボットは、前記第１カートロボットによって前記荷物がピックアップされる前記棚に前記荷物を配置し、 前記第１カートロボットは、前記棚からピックアップした前記荷物を前記第２カートロボット満す、 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項３】 前記棚は複数であり、 前記配置ロボットは、複数の前記棚のうち、前記カートロボット付近の前記に前記荷物を配置する、 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項４】 前記カートロボットおよび前記棚はそれぞれ複数であり、 複数の前記棚はそれぞれ、複数の前記カートロボットのうち一つまたは二つ以上の前記カートロボットと対応し、 前記配置ロボットは、前記カートロボットによってピックアップされる前記荷物を、前記カートロボットと対応する前記 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項５】 前記棚は複数であり、 前記配置ロボットは、前記カートロボットによってピックアップされる前記荷物の量に応じて、前記荷物を配置する前記 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項６】 前記カートロボットは、前記棚から前記荷物をピックアップしてると、および、前記配置ロボットが前記棚に前記荷物を において、複数された前記荷物周辺を不可避させる充電処理を実行する。 請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項７】 カートロボットを用いて、荷物をピックアップして棚まで搬送手順と、 配置ロボットを用いて、前記カートロボットによって前記荷物がピックアップされる棚に、前記荷物を配置する配置手順 をコンピュータに実行させる、プログラム。
1.025174	JP2021987746A	2022-11-25	JP2024061555	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	ピッキングシステム、ピッキング制御装置、およびピッキング制御プログラム	B65G1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】効率良く荷物をピッキングして今日定めた位置まで運搬する。 【解決手段】ピッキングシステム、第１アームと第２、荷物が収容された収容部の外側に設定された第１レーンを走行する第１カートと、第２アームと第２、前記第１レーンの外側に設定された第２レーンを走行する第２カートと、前記第１カートがピックアップした前記荷物を受け渡すべき前記第２カートの位置と、に基づいて、前記第１カートの荷物載置を走行する走行部と、前記荷物載置について、前記第１カートが、前記第１レーンを走行しながら前記第１アームで前記荷物をピックアップして前記第２カートに受け渡し、前記第２カートが、前記第１レーンを走行しながら前記第２アームで受け取って、予め定められた位置に置くように制御する制御部と、を備える。 【選択図】図３	【請求項１】 第１アームと第２、荷物が収容された収容部の外側に設定された第１レーンを走行する第１カートと、 第２アームと第２、前記第１レーンの外側に設定された第２レーンを走行する第２カートと、 前記第１カートがピックアップした荷物を受け渡すべき前記第２カートの位置と、に基づいて、前記第１カートの荷物載置を走行する走行部と、 前記荷物載置について、前記第１カートが、前記第１レーンを走行しながら前記第１アームで前記荷物をピックアップして前記第２カートに受け渡し、前記第２カートが、前記第１レーンを走行しながら前記第２アームで受け取って、予め定められた位置に置くように制御する制御部と、 を備える、ピッキングシステム。 【請求項２】 前記荷物載置は、前記第１カートと前記第２カートとが並走しながら前記第１カートから前記第２カートに荷物を受け渡すピッキング制御プログラム。
1.025174	JP2021987747A	2022-11-25	JP2024061556	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	ピッキングシステム、ピッキング制御装置、およびピッキング制御プログラム	B65G1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】効率良く荷物をピッキングして今日定めた位置まで運搬する。 【解決手段】ピッキングシステム、第１アームと第２、荷物が収容された収容部の外側に設定された第１レーンを走行する第１カートと、第２アームと第２、前記第１レーンの外側に設定された第２レーンを走行する第２カートと、前記第１カートがピックアップした前記荷物を受け渡すべき前記第２カートの位置と、に基づいて、前記第１カートの荷物載置を走行する走行部と、前記荷物載置について、前記第１カートが、前記第１レーンを走行しながら前記第１アームで前記荷物をピックアップして前記第２カートに受け渡し、前記第２カートが、前記第１レーンを走行しながら前記第２アームで受け取って、予め定められた位置に置くように制御する制御部と、を備える。 【選択図】図３	【請求項１】 第１アームと第２、荷物が収容された収容部の外側に設定された第１レーンを走行する第１カートと、 第２アームと第２、前記第１レーンの外側に設定された第２レーンを走行する第２カートと、 前記第１カートが、前記第１レーンを走行しながら前記第１アームで前記荷物をピックアップして前記第２カートに受け渡し、前記第２カートが、前記第１レーンを走行しながら前記第１アームで前記荷物を受け取って、予め定められた位置に置くように制御する制御部と、 を備える、ピッキングシステム。 【請求項２】 前記カートは、前記制御部は、前記第１カートおよび前記第２カートが並走しながら前記第１カートから前記第２カートに前記荷物を受け渡すピッキング制御部を、さらに備え、 前記第１カートは、前記第１レーンを走行しながら前記第１アームで前記荷物をピックアップして前記第２カートに受け渡し、前記第２カートが、前記第１レーンを走行しながら前記第２アームで受け取って、予め定められた位置に置くように制御する ピッキングシステム。 【請求項３】 前記第１カートおよび前記第２カートの速度が等しくなり、且つ、前記第１カートおよび前記第２カートの進行方向が揃うように、前記第１カートおよび前記第２カートを制御する ピッキング制御部を、さらに備える 請求項２に記載のピッキングシステム。 【請求項４】 前記ピッキング制御部は、前記第１カートおよび前記第２カートの速度が等しくなり、且つ、前記第１カートおよび前記第２カートの進行方向が揃うように、前記第１カートおよび前記第２カートを制御する ことを特徴とする 請求項３に記載のピッキングシステム。 【請求項５】 前記ピッキング制御部は、前記第１カートおよび前記第２カートの荷物載置面と前記第２アームの荷物載置面とが面積する範囲内の位置である 請求項３に記載のピッキングシステム。 【請求項６】 第１アームと第２、荷物が収容された収容部の外側に設定された第１レーンを走行する第１カートと、前記第１レーンを走行する 荷物をピックアップして第２カートに受け渡し、第２アームと第２、前記第１レーンの外側に設定された第２レーンを走行する ことを行しながら前記第１カートによりピックアップされた前記荷物を前記第２アームで受け取って、予め定められた位置に置く ピッキングシステム。 【請求項７】 コンピュータを、 第１アームと第２、荷物が収容された収容部の外側に設定された第１レーンを走行する第１カートと、前記第１レーンを走行する 荷物をピックアップして第２カートに受け渡し、第２アームと第２、前記第１レーンの外側に設定された第２レーンを走行する ことを行しながら前記第１カートによりピックアップされた前記荷物を前記第２アームで受け取って、予め定められた位置に置く ことを前記荷物載置手段とするピッキング制御プログラム。
1.024753	JP2021985437A	2022-11-22	JP2024061554	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	ピッキングシステム、プログラム	B65G1/137 ; B60L50/60 ; B60L53/10 ; B60L53/30 ; B60L53/60 ; G05D1/10 ; H02J7/00 ; G05D1/24 ; G05D1/43 ; G05D1/646 ; G05D1/65 ; G05D105/20 ; G05D107/00 ; G05D107/20 ; G05D107/70 ; G05D109/50 ; G05D109/10 ; G05D111/00 ; G05D111/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】カートロボットの自動運転制御に、無断を配慮するセンサ群の充角をなくすお共に、カートロボットの充電作業に基づく走行動作において、無断の予期を自動的に回避すること。 【解決手段】一連の走査作業とインビケーターを作業である充電作業とにおいて、高速カートS２とA及びロールカルカート２０は、ほとんど同じ動作（パスカート１、５ＡＬに受け渡して保守されたカ、一連の走査作業において現立した、最適作業センサ群７０、準検センサ群７２及びアームセンサ群７４にとる監視、及び充充指定の制御を充電作業時にも活用することができる。 【選択図】図４	【請求項１】 荷物が収容されたパスカートを、ロールカルーンに沿って所的時に流速で指動する第１のカートロボットによってピックアップされ、前記第１指動する第２のカートロボットへ受け渡すための一連の走査作業を、前記第１カートロボットおよび前記第２カートロボットとが協働して実行するピッキングシステムであって、 前記ロボットの少なくとも一方は、前記パスカートの受け渡しを実行するアーム部の先端部に取り付けられ、前記カートロボットの前記第１指動部に当接する前記荷物との接触を検知する接触センサ群と、 前記一連の走査作業または充電作業とを実行する制御装置と、を備え、 前記制御装置は、第１のカートロボットと第２のカートロボットの指動速度とを制御する ピッキングシステム。 【請求項２】 前記一連の走査作業は、前記第１のカートロボットと第２のカートロボットとが並走しながら前記第１カートから前記第２カートに前記荷物を受け渡すピッキング制御部を、さらに備え、 前記充電作業は、前記第１のカートロボットと第２のカートロボットとを個別に充電する、ピッキングシステム。 【請求項３】 前記充電作業は、前記第１のカートロボットと第２のカートロボットとの指動速度を制御する ピッキングシステム。 【請求項４】 前記充電作業が、 前記第１のカートロボットと第２のカートロボットとが並走しながら前記第１カートから前記第２カートに前記荷物を受け渡す 一連の走査作業を実行して実行される、請求項１記載のピッキングシステム。 【請求項５】 前記充電作業が、 前記第１のカートロボットと第２のカートロボットとが並走しながら前記第１カートから前記第２カートに前記荷物を受け渡す 一連の走査作業を実行して実行される、請求項１記載のピッキングシステム。 【請求項６】 前記第１のカートロボットと第２のカートロボットとが並走しながら前記第１カートから前記第２カートに前記荷物を受け渡す 一連の走査作業を実行して実行される、請求項１記載のピッキングシステム。 【請求項７】 コンピュータを、 請求項１～請求項６の何れか１項に記載のピッキングシステムの前記充電作業制御部として機能させるためのプログラム。
1.024753	JP2021985682A	2022-11-22	JP2024059531	2024-05-01	0000-01-01		0000-01-01	0000-01-01	配送システムおよびプログラム	B65G61/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】配送用ロボットを活用して荷物を効率よく配送する。 【解決手段】配送システムは、配送用ロボット、１以上の配送用ロボットが配置され、荷物の配送先付近まで移動し、配送先付近から荷物を搬載した前記配送用ロボットを下車させる第１の自動運転車両、および配送用ロボットを収容するスペース、配送用ロボットとスペースに出し入れするための ロボット移動機構、移動指定および荷物取得指定を乗せた第２の自動運転車両を備える、情報処理装置は、荷物を配送済みの配送用ロボットとスペースに対応し、第２の自動運転車両が走行中に配送用ロボットの荷物取得が不足した第１の自動運転車両と合致うと、配送用ロボットとスペースから取り出して第１の自動運転車両に荷物が積まれるように配送用ロボット移動指定および荷物取得指定を制御する。 【選択図】図４	【請求項１】 荷物を配送先に配送するための複数の配送用ロボットと、 １以上の前記配送用ロボットが配置され、前記荷物の配送先付近まで移動し、前記配送先付近から前記荷物を搬載した前記配送用ロボットを下車させる第１の自動運転車両、 前記配送用ロボットを収容するスペース、前記配送用ロボットと前記スペースに出し入れするための ロボット移動機構、 および、第２の自動運転車両と、 前記荷物を配送した前記配送済みの前記配送用ロボットと前記スペースに対応し、前記第２の自動運転車両が走行中に前記配送用ロボットの荷物が不足した前記第１の自動運転車両と合致うと、前記配送用ロボットを前記スペースから取り出して前記第１の自動運転車両に荷物が積まれるように前記配送用ロボット移動指定および荷物取得指定を制御する制御装置と、 を備える、配送システム。 【請求項２】 前記荷物取得指定は、前記第１の自動運転車両が走行中に前記配送用ロボットの荷物取得位置を走行させながら、前記配送用ロボットを前記第１の自動運転車両から受け取るように前記配送用ロボットを制御する移動指定および前記荷物取得指定を制御する 請求項１に記載の配送システム。 【請求項３】 前記荷物取得指定は、前記第２の自動運転車両が走行中に前記配送用ロボットの荷物取得位置を走行させながら、前記配送用ロボットを前記第１の自動運転車両から受け取るように前記配送用ロボットを制御する移動指定および前記荷物取得指定を制御する請求項１に記載の配送システム。 【請求項４】 前記荷物取得指定は、前記第２の自動運転車両が走行中に前記配送用ロボットの荷物取得位置を走行させながら、前記配送用ロボットを前記第１の自動運転車両から受け取るように前記配送用ロボットを制御する移動指定および前記荷物取得指定を制御する請求項１に記載の配送システム。 【請求項５】 コンピュータを請求項１から４のいずれか１項に記載の配送システムの前記情報処理装置として機能させるためのプログラム。

1.024613	JP2022185687A	2022-11-21	JP2024066369	2024-05-15	0000-01-01		0000-01-01	ブレーキシステム	B60W10/188 | B60T7/12 | B60W40/02 | B62D6/00 | B60W10/00 | B60W10/20	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	株式会社	【要約】 【課題】自車両を取り巻く状況に応じて最適なブレーキ制御を行うことが可能なブレーキシステムを提供する。 【解決手段】ブレーキシステムは、制御部（10、30）とセンサ（50）とを備える。制御部（10、30）は、ブレーキ操作に関するブレーキ操作情報を検知する。制御部（10、30）は、センサ（50）から受信した自車両周辺の情報と、検知した操作情報に基づき、ブレーキ圧を制御して車両を制動する通常ブレーキを行う。制御部（10、30）は、ブレーキ操作情報、自車両周辺の情報に基づき、ブレーキ圧を制御して車両を制動する通常ブレーキを行う。ブレーキ圧を制御するだけでなく、車両輪の角度を変えて制御的に減速し、車両を制動する自動ブレーキを行う。 【選択図】図5	【請求項１】 車両の左右に横対称に設置するかなくとも一対の車輪と、 前記一対の車輪それぞれの制動力を個別に制御することができる操舵手段と、 前記一対の車輪に制動力を発生させるブレーキ手段と、 前記操舵手段と前記ブレーキ手段とを制御する制御手段と、を備え、 前記制御手段は、 前記車両の前方の障害物に関する情報を含む自車両周辺情報を取得する第１取得部と、 前記車両の操舵角に関する情報を含む自車両操舵情報を取得する第２取得部と、 前記操舵手段及び前記ブレーキ手段を制御する制御部と、を備え、 前記制御部は、 前記ブレーキ操作情報と前記自車両周辺情報と前記自車両操舵情報に基づき、前記ブレーキ手段を制御して車両を制動する通常ブレーキと、前記操舵手段を制御して車両を制動する通常ブレーキと、前記ブレーキ手段及び前記操舵手段を制御して車両を制動する自動ブレーキと、のいずれかを選択する、ブレーキシステム。 【請求項２】 前記制御部は、前記自車両周辺情報と前記自車両操舵情報とに基づいて、前記通常ブレーキと前記自動ブレーキとのいずれかを選択する、請求項１に記載のブレーキシステム。 【請求項３】 前記制御部は、前記ブレーキ操作情報と前記自車両周辺情報と前記自車両操舵情報とに基づき、前記通常ブレーキと前記自動ブレーキとのいずれかを選択する、請求項２に記載のブレーキシステム。 【請求項４】 前記制御部は、 前記自動ブレーキを選択した場合には、前記一対の車輪に対する制動力が低減されるように前記ブレーキ手段を制御する、請求項１から３のいずれか一項に記載のブレーキシステム。 【請求項５】 ブレーキの作動状況を外部に報知する報知手段をさらに備える、請求項１から４のいずれか一項に記載のブレーキシステム。 【請求項６】 前記報知手段は、作動中のブレーキの種類に応じて異なる態様で報知する、請求項５に記載のブレーキシステム。
0.889495	JP2021184655A	2022-11-18	JP2024073888	2024-05-30	0000-01-01		0000-01-01	作業管理システム、作業管理方法及び作業用ロボット	B25J9/22 | G06Q50/04 | B25J13/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	株式会社	【要約】 【課題】本発明は、作業員の作業の習熟を図ることができる作業管理システム、作業管理方法及び作業用ロボットを提供することを目的とする。 【解決手段】本発明に係る作業管理システムは、作業用ロボットと、前提作業員の動作をセンシング可能なセンサと、作業用ロボット及びセンサと通信可能な管理制御装置と、を備え、管理制御装置は、熟練作業員の作業習熟度合いに対応する第１センシング情報に基づいて学習した標準動作モデルを記憶する記憶部と、標準動作モデルを参照して作業用ロボットに前提動作を行わせる制御部と、センサを用いて取得した前提作業員の動作に対応する第２センシング情報に基づいて、前提作業員の動作の標準動作モデルに対する差分を検出する差分検出部と、を備える、ことを特徴とする。 【選択図】図１	【請求項１】 作業用ロボットと、 前提作業員の動作をセンシング可能なセンサと、 前記作業用ロボット及びセンサと通信可能な管理制御装置と、を備え、 前記管理制御装置は、 熟練作業員の所定動作に対応する第１センシング情報に基づいて学習した標準動作モデルを記憶する記憶部と、 前記標準動作モデルを参照して前記作業用ロボットに所定動作を行わせる制御部と、 前記センサを用いて取得した前記熟練作業員の動作に対応する第２センシング情報に基づいて、前記熟練作業員の動作と前記前提作業員の動作との差分を検出する差分検出部と、を備える、 ことを特徴とする作業管理システム。 【請求項２】 前記差分検出部は、更に、作業マニュアル情報、又は、工程表情報を記憶し、 前記検知部は、前記センサを用いて取得した前記作業用ロボットの動作に対応する第２センシング情報に基づいて、前記熟練作業員の動作と前記前提作業員の動作との差分を検出する際に、前記作業マニュアル情報、又は、前記工程表情報と異なる点を検出する、 請求項１に記載の作業管理システム。 【請求項３】 作業用ロボットと、 前提作業員の動作をセンシング可能なセンサと、 前記作業用ロボット及びセンサと通信可能な管理制御装置と、を備え、 前記管理制御装置は、 熟練作業員の所定動作に対応する第１センシング情報に基づいて学習した標準動作モデルを記憶する記憶部と、 前記標準動作モデルを参照して前記作業用ロボットに所定動作を行わせる制御部と、 前記センサを用いて取得した前記熟練作業員の動作に対応する第２センシング情報に基づいて、前記熟練作業員の動作と前記前提作業員の動作との差分を検出する差分検出部と、を備える、 ことを特徴とする作業管理方法。 【請求項４】 作業用ロボットであって、 前提作業員の動作をセンシング可能なセンサと通信可能な情報処理装置と、を備え、 前記情報処理装置は、 前記作業員の所定動作に対応する第１センシング情報に基づいて学習した標準動作モデルを記憶する記憶部と、 前記標準動作モデルを参照して前記作業用ロボットに所定動作を行わせる制御部と、 前記センサを用いて取得した前提作業員の動作に対応する第２センシング情報に基づいて、前記熟練作業員の動作と前記前提作業員の動作との差分を検出する差分検出部と、を備える、 ことを特徴とする作業用ロボット。
1.024052	JP2021184307A	2022-11-17	JP2024059057	2024-04-30	0000-01-01		0000-01-01	ウォーキングスピードコントロールシステム及びプログラム	G06F3/01 | H04R3/00 | H04R1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	株式会社	【要約】 【課題】かなくとも予め作業途行情報がプログラムされたロボットを含む作業環境において、作業環境の環境での全体の移動をシンクロさせ、全体の移動の抵抗を抑制する。 【解決手段】人型のロボットは、人間ワーカー５２と移動する移動部と、移動部で移動した際数の人間ワーカーの移動速度の平均値を算出する算出部と、算出部で算出した移動速度の平均値に同期させて、自提言移動させる際の移動速度を設定する設定部とそれぞれ具えている。管理制御装置５０は、予め定められたタンポーズ空白ワーム毎すると提言スピーカーからかたかた、ＬＥＤ照明１０の他、人間ワーカー５２において管理的なサンポスタイミングの効果を行う、さらに、人間ワーカー５２が同じ設置していると人間ワーカー５２に対して物覚的なテンポ又はタイミングの効果を行う、ことを特徴とする。 【選択図】図７	【請求項１】 人間ワーカーとロボットとが混在する作業スタッフが、所定の領域内で移動して作業を遂行する場合のウォーキングスピード制御システムであって、 前記人間ワーカーを検知する検知部と、前記検知部で検知した複数の前記人間ワーカーの移動速度の平均値を演算する演算部と、 前記演算部の演算結果に基づいて、前記ロボットの移動速度を設定する設定部と、を有することを特徴とするウォーキングスピード制御システム。 【請求項２】 前記設定部は、前記ロボットの移動速度を、前記演算部の演算結果に対して所定の割合だけ遅くなるように設定することを特徴とする請求項１に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項３】 予め設定されたルールに従って、前記ロボットの移動速度を、前記演算部の演算結果に対して所定の割合だけ速くなるように設定することを特徴とする請求項１に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項４】 前記設定部は、前記検知部で検知した前記人間ワーカーの移動速度の平均値を演算する演算部と、演算部で演算した平均値を記憶する記憶部と、を有することを特徴とする請求項１に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項５】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項１に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項６】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項５に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項７】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項６に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項８】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項７に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項９】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項８に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項１０】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項９に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項１１】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項１０に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項１２】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項１１に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項１３】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項１２に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項１４】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項１３に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項１５】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項１４に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項１６】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項１５に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項１７】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項１６に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項１８】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項１７に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項１９】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項１８に記載のウォーキングスピード制御システム。 【請求項２０】 前記検知部は、前記人間ワーカーの移動速度を、前記人間ワーカーの移動方向と共に検知することを特徴とする請求項１９に記載のウォーキングスピード制御システム。
1.024052	JP2021184360A	2022-11-17	JP2024059228	2024-05-01	0000-01-01		0000-01-01	自動荷下ろしシステム	B65G67/24 | B60P1/00 | G06Q10/083	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	株式会社	【要約】　【課題】自動荷下ろしシステムが望ましい。【解決手段】自動荷下ろしシステムは、自動運転車両１０、配送用のロボット１０、情報処理装置２０、および自動運転車両１０と、ロボット１０とを通信可能に接続する第１ネットワークＮＷ１とを備える。自動運転車両１０は、荷物を収容する荷室１１と、荷室１１の入口を開閉する荷室ドア１２と、荷室１１の入口の下方に設けられ荷室１１の入口に向けて伸びるとともに荷室１１の入口から離れる方向に傾斜する荷受台１３と、を有する。ロボット１０は、荷室１１に移動可能に設けられ荷室１１の入口から荷受台１３に向けて荷物を搬送する搬送機構１４と、を有する。情報処理装置２０は、荷室ドア１２の開閉を制御する。【選択図】図１	【請求項１】 荷物を積載する少なくとも１つの荷室を有し、少なくとも荷下ろし側に開口が形成された第１のスペースと、荷下ろし側とは異なる荷室側に開口が形成された第２のスペースと、を有する自動運転車両と、 荷物を配送先に配送するための配送用のロボットと、 情報処理装置と、 および前記第１のスペースの荷下ろし側に設置された、前記荷物を前記開口に移動させる第一移動装置と備え、 前記第２のスペースの前記開口の下方において前記荷下ろし側とは異なる荷物を受け取り可能な所定位置に前記配送用のロボットが移動可能に設置されており、 前記情報処理装置は、前記荷物を前記開口に移動して前記開口から落下した荷物を前記配送用のロボットに受け渡する自動荷下ろしシステム。 【請求項２】 前記自動運転車両は、下端部が前記荷室に取り付けられ、前記荷室の前記第１のスペースと外部に移動するための扉を有し、前記扉が前記第１のスペースの前記開口の下方に向けて傾斜するように前記荷室に取り付けられた荷受台を有し、 前記ロボットは荷受台を移動して前記扉を開閉する扉開閉装置を有する、請求項１に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項３】 前記配送用のロボットは、前記荷物を配送し、前記荷物の配送後、前記第２のスペースの前記所定位置に戻る請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項４】 前記荷受台は、前記第１開口の上縁の全体が、請求項１に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項５】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項６】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項７】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項８】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項９】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項１０】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項１１】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項１２】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項１３】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項１４】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項１５】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項１６】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項１７】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項１８】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項１９】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。 【請求項２０】 前記第１のスペースに前記自動運転車両の駆動装置が設置されている請求項１または２に記載の自動荷下ろしシステム。
1.024052	JP2021184368A	2022-11-17	JP2024059529	2024-05-01	0000-01-01		0000-01-01	自動荷下ろしシステム	B65G67/24 | B60P1/00 | G06Q10/083	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	株式会社	【要約】　【課題】自動荷下ろしシステムが望ましい。【解決手段】自動荷下ろしシステムは、荷物を積載する荷室１と、荷室１の入口の下方に向かって伸びるとともに荷室１の入口から離れる方向に傾斜する荷受台２と、荷室１の入口を開閉する荷室ドア３と、荷室１の入口に設置され荷室ドア３を開閉する扉開閉装置４と、荷物情報を記憶する記憶部５と、荷室ドア３と扉開閉装置４とを制御する制御部６と、を有する。制御部６は、荷室ドア３が閉じられた状態で扉開閉装置４が荷室ドア３を開くように制御する。制御部６は、荷室ドア３が開いた状態で扉開閉装置４が荷室ドア３を閉じる

1.066694	JP2022182843A	2022-11-15	JP2024058524	2024-04-25	0000-01-01		0000-01-01	人型ロボット制御システム及びプログラム	B25J5/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】物体の置かれている状況に適した物体に対する作業をさせることを可能とする人型ロボット制御システムを提供する。【解決手段】人型ロボットは、少なくとも１つの関節を有する上半身を、周に置かれる環境と、装着に対して上半身を可動可能に連結する連結部と、複数の人型ロボットが作業しようとする物体との距離および角度と少なくとも表す情報を取得する情報取得部と、を備え、物体の置かれている環境情報を取得する環境情報取得部と、周辺情報に基づいて、人型ロボットの関節のタイプを選択すると選択部と、選択された関節のタイプの人型ロボットに対して、物体に対する作業を指示する指示部と、を備える。【選択図】図６	【請求項１】 人型ロボットに対して指示をさせる人型ロボット制御システムであって、 前記人型ロボットは、 少なくとも１つの関節を有する上半身を、 周に置かれる環境と、 装着に対して前記上半身を可動可能に連結する連結部と、 前記装着に対して前記連結部を介して連結され、前記人型ロボットが作業しようとする物体との距離および角度と少なくとも表す情報を取得する情報取得部と、 前記取得部に基づいて前記連結部の関節のタイプを選択する関節部と、を備え、 前記物体が置かれている環境情報を取得する環境情報取得部と、 前記取得部に基づいて、前記人型ロボットの前記関節のタイプを選択する選択部と、 前記人型ロボットに対して、物体に対する作業を指示する指示部と、を備える 人型ロボット制御システム。 【請求項２】 前記関節のタイプは、 前記人型ロボットが有する関節可動範囲を規定するものと、 前記人型ロボットが予め可動分野に備えるものと、を含む 請求項１に記載の人型ロボット制御システム。 【請求項３】 前記選択部は、さらに前記関節と前記上半身部との関係を変更可能に前記関節と前記上半身部とを連結する請求項１に記 【請求項４】 前記連結部は、前記物体として前記関節に対して前記上半身部を移動可能に構成されている請求項１に記載の人型ロボ 【請求項５】 前記連結部は、前記物体として前記関節に対して前記上半身部を前記周の水平方向に回転可能に構成されている請求項１ 【請求項６】 前記関節は、前記人型ロボットのバランスを維持するバランス機能を有する請求項１に記載の人型ロボット制御システム 【請求項７】 コンピュータを請求項１～６の何れか１項に記載の人型ロボット制御システムの制御部として機能させるためのプログラ
1.023631	JP2022181942A	2022-11-14	JP2024060362	2024-05-15	0000-01-01		0000-01-01	自律ブレーキシステム	B60W10/00 (B60T8/1701) B60W10/188 (B60W10/20)	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】停止までの制動距離を十分に短縮することが可能なブレーキシステムを提供する。 【解決手段】自律ブレーキシステムは、車両の全体に周が周に設置する少なくとも１つの車輪４０と、一対の車輪４０それぞれの操舵角を個別に制御することができる操舵手段２０と、一対の車輪４０に制動力を発生させるブレーキ手段２０と、操舵手段２０及びブレーキ手段２０を制御する制御部１０と、を備える。制御部１０は、前記車両が対向する車輪４０がロック傾向に入った場合には、前記ブレーキ圧を制御するロック制御手段１０ａと、を備える。【選択図】図１	【請求項１】 車両の全周に絶対角に応答する少なくとも一対の車輪と、 前記一対の車輪それぞれの操舵角を個別に制御することができる操舵手段と、 前記一対の車輪に制動力を発生させるブレーキ手段と、 前記操舵手段及び前記ブレーキ手段を制御する制御部と、を備え、 前記制御部は、 制動中において一対の車輪がロック傾向にあると判定した場合に、前記一対の車輪に対する制動力が低減されるように前記 前記一対の車輪を車両上面から見て略ハの字になるように前記操舵手段を制御する、自律ブレーキシステム。 【請求項２】 前記制御部は、 制動中において一対の車輪がロック傾向にあると判定した場合に、前記一対の車輪に対する制動力が低減されるように前記 前記一対の車輪を車両上面から見て略ハの字になるように前記操舵手段を制御する第１操舵モードと、前記一対の車輪を車 ように前記操舵手段を制御する第２操舵モードとを交互に切り換えて、前記操舵手段を制御する、請求項１に記載の自律ブ 【請求項３】 前記一対の車輪のそれぞれの車輪速度を検出する車輪速センサをさらに備え、 前記制御部は、 検出された車輪速度に基づき、制動中のいずれかの車輪がロック傾向にあるか否かを判定する、請求項１から３のいずれ 【請求項５】 前記制御部は、 前記車両の速度が小さいほど、前記車両の走行方向に対して前記一対の車輪それぞれの操舵角がより大きくなるように前記操 ないずれか一項に記載の自律ブレーキシステム。 【請求項６】 前記制御部によって前記操舵手段及び前記ブレーキ手段の制御が行われているときに、運転者に対応の警報を発する報知 ３のいずれか一項に記載の自律ブレーキシステム。
1.023631	JP2022182101A	2022-11-14	JP2024057556	2024-04-24	0000-01-01		0000-01-01	Ｌａｗｅｌ６　ＳＯＳ	G08B25/04 (G08B25/08) G08B31/00 (G08B21/10)	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】人の生命を救かす危機を予め予測し、その危機を表すリスクが増した場合は、前記に車両の保有者とその家族へ自動的に連絡する、【解決手段】情報処理システム１０において、Ｃａｒｒｉａｇｅ１２０は、所定時間が経過する毎に、要求信号をサーバ１４へ出力する。要求信号を受信した場合、サーバ１４は予測部１４２は、当該と受かす危機に関わる事象が発生する確率が所定値以上の場合に、危険事象が発生すると判断する。通知部１４は、予測部１４２によって発生する事象が発生すると判断された場合、その判断結果を表現１２のＣａｒｒｉａｇｅ１２０及び関係の端末１９Ａ、１９Ｂ、１９Ｃ、・・・の少なくとも１つの機器へ通知する。【選択図】図１	【請求項１】 周に装着されたＣａｒｒｉａｇｅ及びサーバうえと、 当該と受かす危機の情報を保有するクラウドとの情報処理部と、 前記情報処理部の情報から、当該と受かす危機に関わる事象の発生を予測するクラウドとの予測部を有し、 前記予測部が１分後から１週ごと事象の発生を予測し、 前記予測部が当該の危機に関わる事象が発生すると判断した場合は、前記事象と予め登録した連絡先へ、事象の発生とお 前記サーバうえは、前記事象の発生とお子を関わりが生ずるために前記判断結果を前記Ｃａｒｒｉａｇｅへ 情報処理システム。 【請求項２】 事象に関連された判断装置と、情報処理装置と、複数の端末とお生む情報処理システムにおける情報処理装置であって、 前記情報処理装置は、前記事象の発生を予測するために、前記端末から各種情報に基づいて、当該と受かす危機に関わる 前記予測するに際して、前記判断装置は、前記事象の発生を予測するために、前記判断装置及び前記複数の端末のうちの 情報を学習し、判断結果と通知する、 情報処理システム。 【請求項３】 前記情報処理装置は、前記車両のバッテリの残量が所定の閾値未満となった場合に、当該と受かす危機に関わる事象の発 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記情報処理装置は、前記車両の避難場所を表すアクセスポイントに関する情報と、前記判断装置及び前記複数の端末の も、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項５】 コンピュータを、請求項２～請求項４のいずれか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
0.898633	JP2022181084A	2022-11-11	JP2024075531	2024-05-23	0000-01-01		0000-01-01	ピッキングシステム及びプログラム	B65G1/137 (B25J13/08)	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】落下した荷物を効率良く回収する。 【解決手段】複数列の一部毎に異なるピッキングシステムは、生産レーンに応じて移動する第１カートロボットと、高速レーンに応じて前記第１カートロボットよりも高速で移動する第２カートロボットと生産と、前記第１カートロボットと同じで荷物をピックアップして前記第２カートロボットへ渡すピッキングシステムであって、前記第１カートロボットと前記第２カートロボットと協力して前記荷物を回収する構成部と、前記構成部によって検出された前記荷物を回収する回収ロボットとを備える。 【選択図】図１	【請求項１】 生産レーンに応じて移動する第１カートロボットと、高速レーンに応じて前記第１カートロボットよりも高速で移動する第２カートロボットと用いて荷物をピックアップして前記第２カートロボットへ渡すピッキングシステムであって、 前記第１カートロボットと前記第２カートロボットから落下した前記荷物を検出する検出部と、 前記検出部によって検出された前記荷物を回収する回収ロボットと を備える、ピッキングシステム。 【請求項２】 前記高速レーンは、直線状である、 前記生産レーンは、前記高速レーンの内側に位置し、かつ、前記高速レーンと並走する生産領域を有しており、 前記第１カートロボットおよび前記第２カートロボットは、前記生産領域において移動しながら前記荷物の受け渡しを行 ステム。 【請求項３】 前記回収ロボットは、前記第１カートロボットおよび前記第２カートロボットよりも高さに位置し、前記第１カートロボ と通過して移動する、請求項２に記載のピッキングシステム。 【請求項４】 前記第１カートロボットは、回収した前記荷物を前記第１カートロボットおよび前記第２カートロボットに渡す、請求項３に記 【請求項５】 前記生産レーンの内側には、複数の荷物を載置可能な貯蔵部 を備え、 前記回収ロボットは、 回収した前記荷物を前記貯蔵部に載置する、請求項３に記載のピッキングシステム。 【請求項６】 前記検出部は、前記回収ロボットに設けられる、請求項３に記載のピッキングシステム。 【請求項７】 前記第１カートロボットは、 前記荷物を載置可能な第１カートと、 前記荷物を保持して前記第１カートへ載置するピッキングアームと、 前記第１カートに載置された前記荷物を保持して前記第２カートロボットへ渡すパッシングアームと を備え、 前記第２カートロボットは、 前記荷物を載置可能な第２カートと、 前記パッシングアームから前記荷物を受け取って前記第２カートへ載置するレシーピングアームと を備え、
1.02321	JP2022181229A	2022-11-11	JP2024057555	2024-04-24	0000-01-01		0000-01-01	制御装置、情報処理システム、及びプログラム	G06B25/04 (G06B31/00) G08B21/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】人の生命を救かす危機を予め予測し、その危機を表すリスクが増した場合は、前記に車両の保有者とその家族へ自動的に連絡する、【解決手段】情報処理システム１０において、制御１２の制御装置１２０は、サーバ１４より、現時間経過が所定値以一致するごとに、かつ、当生む予め危機に関わる事象の発生を予測する予測部１４２ａ、１４２ｂ、・・・が行いて、所定時間が経過する毎に当該事象の発生の予測を表する第１情報取得部１４２ｏ４、第１要求部１４２ｏ５による要求の経過、予測部によって上記事象が発生すると予測された場合、プライベートクラウド１４Ａに対する危険情報１４６に対して、危険度及び予め定められた危険の端末１９Ａ～１９Ｃの少なくとも１つの機器に対する、当該事象に関する危険の実行を要求する第２要求部１２０ａと、を備える。【選択図】図２	【請求項１】 制御が装置された制御装置であって、 現時間経過が所定値以一致するごとに、かつ、当生む予め危機に関わる事象の発生を予測する予測部に対して、所定 の予測を要求する第１要求部と、 前記第１要求部による要求の経過、前記予測部によって前記事象が発生すると予測された場合、プライベートクラウドに ＡＰＩの定められた危険の端末の少なくとも１つの機器に対する、当該事象に関する危険の実行を要求する第２要求部と、 を備えた制御装置。 【請求項２】 前記第１要求部による危険は、当該事象に関する情報を通知する危険、及び当該事象の発生に応じた避難場所を表すアクセス ルへ変である、 請求項１に記載の制御装置。 【請求項３】 前記第１又は請求項２に記載の制御装置と、 前記予測部と、 前記危険部と、 前記複数の端末と、 を有する情報処理システム。 【請求項４】 コンピュータを、請求項１又は請求項２に記載の制御装置として機能させるためのプログラム。
1.02307	JP2022180272A	2022-11-10	JP2024061551	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	ピッキングシステム、プログラム	B65G1/137 (B65G1/00) B25J13/08	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】カートロボットの自動運転時に、無断と把握するセンサ群の充実をなくす。 【解決手段】アーム２、６４、６６は、パスケット５０のピッキング、カート間の受け渡し等の作業に基づき、正常に実施するため、カートボディに設置された無線センサ群７２の監視領域を検知することが多い、無線センサ群７２の何れかに死角が発生することがある。アーム２、６４、６６の先端部のアームセンサ群７４により、カートボディの無線センサ群７２の死角を無くすことができる。また、スキャナーアーム６７？を伝播動することで、さらに、死角領域を機械よく確認し、補間することができる。 【選択図】図３	【請求項１】 荷物が装置されたパスケットを、ローカルレーンに沿って相対的に低速で移動する第１のカートロボットによってピック 的に高速で移動する第２のカートロボット受け渡すための一連の作業を、前記第１のカートロボット及び前記第２のカー いわれた無線センサ群の監視の下で実行するピッキングシステムであって、 前記無線に取り付けられ、各々ビジョン視点少しで通過された無線のレンジ都の各々の通過角度を調整機構部による調整機構に アーム部の各関節に取り付けられた撮影視点値とカスタマームカラム、 前記カートロボットによる、前記一連の作業の開始中に発生する前記無線センサ群の死角領域の有無を判定する判定処理部と 前記判定処理部で当判定結果に基づき前記調整機構部を制御して、前記アーム部の通過角度を調整し、前記撮影部で撮影 る、ピッキングシステム。 【請求項２】 前記第１のカートロボットは、前記パスケットをピックアップするピックアップアームと、前記パスケットを前記第２ アームへ渡すパッシングアームと、を備え、 前記第２のカートロボットは、前記パスケットをピックアップするピックアップアームと、前記パスケットを前記第２ アームから受け取るレシーピングアームと、を備える、請求項１に記載のピッキングシステム。 【請求項３】 前記第１のカートロボットは、前記パスケットをピックアップするピックアップアームと、前記パスケットを前記第２ アームへ、が取り付けられ、前記第２のカートロボットには、前記パスケットを前記パッシングアームから受け取るレシー と、 前記ピックアップアーム、前記パッシングアーム、及び前記レシーピングアームを構成する作業用アーム群が、それぞれ 機能を備える、請求項１若しくは２に記載のピッキングシステム。 【請求項４】 前記スキャナーアームカメラの前記撮影部が、前記作業用アーム群の手首性端の関節の内側に取り付けられる、請求項３記 【請求項５】 コンピュータを、 請求項１～請求項４の何れか１項記載のピッキングシステムの前記判定処理部として機能させるためのプログラム。
0.89851	JP2021180376A	2022-11-10	JP2024070031	2024-05-22	0000-01-01		0000-01-01	センシングシステム、センシング方法及び作業ロボット	B25J13/08 (G06F3/01) G05D1/0088 (G06T7/00) G06T7/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】効率のロボット制御方法では、作業ロボットの動作を確認し、適切な動作に調整することができない。 【解決手段】センシングシステム１は、第１センサにより取得される第１情報を参照して前記動作を学習する学習部と、学習部による前記動作の学習結果を参照して、作業ロボット２に動作指令データを送信制御部を含む送信部と、第１情報と第２センサにより取得される第２情報とを比較して、作業ロボット２の動作が前記動作に追従するように動作制御情報を調整する調整部と、を有する。これを特徴とする。 【選択図】図１	【請求項１】 センシング対象の所定動作をセンシングするための第１センサと、 動作指令に基づき動作する作業ロボットと、 前記作業ロボットの動作指令をセンシングするための第２センサと、 前記第１センサ、前記第２センサ、及び、前記作業ロボットと通信可能な管理制御装置と、を備え、 前記管理制御装置は、 前記第１センサにより取得される第１情報を参照して前記所定動作を学習する学習部と、 前記学習部による前記所定動作の学習結果を参照して、前記作業ロボットに前記動作指令を与える動作制御装置を生成 前記第１情報と前記第２センサにより取得される第２情報とを比較して、前記作業ロボットの前記動作が前記 制御情報を調整する調整部と、を有する、 ことを特徴とするセンシングシステム。 【請求項２】 前記管理制御装置は、前記第１センサによる前記第１情報の取得と、前記第２センサによる前記第２情報の取得を同時に る、 請求項１に記載のセンシングシステム。 【請求項３】 前記管理制御装置は、前記第１センサによる前記第１情報の取得と、前記第２センサによる前記第２情報の取得を、別々 ングする、 【請求項４】 前記管理制御装置は、前記第１情報、前記第２情報、及び、前記所定動作に関連する作業マニュアル情報を記憶する記憶 前記記憶情報を参照し、前記学習部による前記所定動作の学習結果、及び、前記作業マニュアル情報を参照して、前記動 の何れか一項に記載のセンシングシステム。 【請求項５】 前記動作情報を送信部は、前記作業マニュアル情報と相反する前記学習部による前記所定動作の学習結果を、動作制御情報 に記載のセンシングシステム。 【請求項６】 前記第１センサ又は前記第２センサは、移動機構を備える移動式のロボットに配置され、 前記移動式のロボットは、前記管理制御装置と通信可能である、 請求項１に記載のセンシングシステム。 【請求項７】 センシング対象の所定動作をセンシングするための第１センサと、 動作指令に基づき動作する作業ロボットと、 前記作業ロボットの動作指令をセンシングするための第２センサと、 前記第１センサ、前記第２センサ、及び、前記作業ロボットと通信可能な管理制御装置と、を備え
0.898284	JP2021178652A	2022-11-08	JP2024068309	2024-05-20	0000-01-01		0000-01-01	カートロボット、制御方法、および、プログラム	B65G1/00 (B25J5/00) B65G1/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】貯蔵部から荷物を取り出す際の作業効率、および、安定性を向上させること。【解決手段】実施形態に係るカートロボットは、貯蔵部から荷物を取り出すアームと、アームを保持可能うち、アームによって取り出された荷物を載置可能な受け作業台と、アームと、および、受け作業台を制御する制御部と、を備える。制御部は、アームによって荷物を貯蔵部から取り出す第１取出モードと、受け作業台を移動させて、アームによって荷物を貯蔵部から取り出す第２取出モードとを実行可能であり、荷物の大きさ、荷物の配置、および、アームの条件に基づいて、取出モード１、第１取出モード、または、第２取出モードに設定する。【選択図】図２	【請求項１】 貯蔵部から荷物を取り出すアームと、 前記アームを保持可能うち、前記アームによって取り出された荷物を載置可能な受け作業台と、 前記アームと、および、前記受け作業台を制御する制御部と、を備え、 前記制御部は、 前記受け作業台を受け渡させながら、前記アームによって前記荷物を前記貯蔵部から取り出す第１取出モードと、前記受け作 て前記荷物を前記貯蔵部から取り出す第２取出モードとを実行可能であり、 前記荷物の大きさ、前記荷物の配置、および、前記アームの条件に基づいて、取出モードを、前記第１取出モード、また ち、カートロボット。 【請求項２】 前記制御部は、前記荷物の大きさが閾値より小さい場合、前記アームによって前記荷物を前記受け作業台へ載置させながら 前記第１取出モードと、前記荷物の大きさが閾値より大きい場合、前記アームによって前記荷物を前記貯蔵部へ取り出す第２ ドと、を選択する、 請求項１に記載のカートロボット。 【請求項３】 前記制御部は、前記荷物の配置が、前記貯蔵部の底面に対して傾斜している場合、前記アームによって前記荷物を前記受け ら取り出す第１取出モードと、を選択する、 請求項１または２に記載のカートロボット。 【請求項４】 前記制御部は、前記荷物の配置が、前記貯蔵部の底面に対して傾斜していない場合、前記アームによって前記荷物を前記貯蔵部から取り出す第２取出モードと、を選択する、 請求項１から３のいずれか１項に記載のカートロボット。 【請求項５】 前記制御部は、前記荷物の配置が、前記貯蔵部の底面に対して傾斜していない場合、前記アームによって前記荷物を前記受け作業台へ載置させながら、前記アームによって前記荷物を前記貯蔵部から取り出す第２取出モードと、を選択する、 請求項１から４のいずれか１項に記載のカートロボット。 【請求項６】 前記制御部は、前記荷物の配置が、前記貯蔵部の底面に対して傾斜していない場合、前記アームによって前記荷物を前記受け作業台へ載置させながら、前記アームによって前記荷物を前記貯蔵部から取り出す第２取出モードと、を選択する、 請求項１から５のいずれか１項に記載のカートロボット。 【請求項７】 前記制御部は、前記荷物の配置が、前記貯蔵部の底面に対して傾斜していない場合、前記アームによって前記荷物を前記受け作業台へ載置させながら、前記アームによって前記荷物を前記貯蔵部から取り出す第２取出モードと、を選択する、 請求項１から６のいずれか１項に記載のカートロボット。 【請求項８】 コンピュータに実行させ、 前記第１取出モードは、前記受け作業台を走行させながら、前記アームによって前記荷物を前記貯蔵部から取り出すモード 前記第２取出モードは、前記受け作業台を走行させて、前記アームによって前記荷物を前記貯蔵部から取り出すモードで
0.898264	JP2021178895A	2022-11-08	JP2024068441	2024-05-20	0000-01-01		0000-01-01	センシングシステム、センシング方法及び移動式ロボット	B25J13/08 (G06T7/00) B25J5/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】作業員の所定動作を充分にセンシングすることができない。 【解決手段】本実施形態に係るセンシングシステムは、センシング対象の所定動作をセンシングするための第１センサと、前記第１センサと異なる位置から前記センシング対象の所定動作をセンシングするための第２センサと、前記第１センサ、第１移動機構と全備える第１移動式ロボットと、前記第２センサ、前記第２センサ及び前記第１移動機構と通信可能な管理制御装置と、を備え、前記管理制御装置は、前記第１センサにより取得される第１情報及び前記第２センサにより取得される第２情報から、前記センシング対象が所定動作時に可能する所定領域が作業員によって占められていると判定された場合に、前記所定領域がセンシングされる前に前記第１移動機構を作動させる制御部と、を有する、ことを特徴とする。 【選択図】図１	【請求項１】 センシング対象の所定動作をセンシングするための第１センサと、 前記第１センサと異なる位置から前記センシング対象の所定動作をセンシングするための第２センサと、 前記第１センサ、第１移動機構と全備える第１移動式ロボットと、 前記第２センサ、前記第２センサ及び前記第１移動機構と通信可能な管理制御装置と、を備え、 前記管理制御装置は、 前記第１センサにより取得される第１情報及び前記第２センサにより取得される第２情報から、前記センシング対象が センシングされる前から前記所定領域がセンシングされていないと判定された場合、前記所定領域が前記センシングされる ボットを作動させる、 センシングシステム。 【請求項２】 前記第２センサは、第２移動機構を備える第２移動式ロボットに配置され、 前記制御部は、前記判定部により前記所定領域がセンシングされていないと判定された場合、前記所定領域がセンシング ボットを作動させる、 請求項１に記載のセンシングシステム。 【請求項３】 前記制御部は、前記第１センサや前記所定動作の一部をセンシングするように前記第１移動機構を作動させ、及び、前記 センシングするように前記第２移動機構を作動させる、請求項２に記載のセンシングシステム。 【請求項４】 作業ロボットをさらに備え、 前記管理制御装置は、 前記第１情報、及び、前記第２情報を記憶する記憶部と、 前記記憶部に記憶された前記第１情報及び前記第２情報を参照して前記所定動作を学習する学習部と、 前記学習部による学習結果を参照して、前記作業ロボットに動作指令をもえる動作情報を生成する動作情報生成部と、 請求項１～３の何れか一項に記載のセンシングシステム。 【請求項５】 前記記憶部は、予め、前記センシング対象の作業マニュアル情報、又は、工程表情報を記憶し、 前記動作情報生成部は、前記学習部による学習結果、及び、前記センシング対象の作業マニュアル情報又は工程表情報を 動作情報を生成する、請求項４に記載のセンシングシステム。 【請求項６】 センシング対象の所定動作をセンシングするための第１センサと、 前記第１センサと異なる位置から前記センシング対象の前記所定動作をセンシングするための第２センサと、

0.696264	JP2022176662A	2022-11-08	JP2024068490	2024-05-20	0000-01-01		0000-01-01	動作再現装置および動作再現方法	B25J9/22 | G06F3/01 | B25J13/06 | A47J44/00 | H03B5/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】 　式の技を再現に合わせて再現する技術を提供する。 【解決手段】モデルの動作を再現するための動作と、センサから、モデルの動作に関する情報を取得する情報取得部と、モデルの動作を再現する際の指定事項を取得する指定事項取得部と、センサから得た情報と、指定事項に基づいて、作動部に動作を再現させる制御部と、を備える。 【選択図】図４	【請求項１】 モデルの動作を再現する作動部と、 センサから、前記モデルの動作に関する情報を取得する情報取得部と、 前記モデルの動作を再現する際の指定事項を取得する指定事項取得部と、 前記センサから得た情報と、前記指定事項に基づいて、作動部に動作を再現させる制御部と、を備える動作再現装置。 【請求項２】 前記作動部は人間に装着され、 前記制御部は、装着された人間が前記動作を再現するのを補助させる、請求項１に記載の動作再現装置。 【請求項３】 前記情報取得部は、 運動または他人による誘導の動作、調整の各工程にかかる時間、食材の取り付け箇所、食材の重量、形状、色、前処理 を情報として取得し、 前記指定事項取得部は、 味付け、料理を完成させたい時間、調理器の種別、及び調理者のレベルのうちの少なくとも１つを指定事項として取得し、 前記制御部は、 前記センサから取得した情報と、前記指定事項に基づいて、前記作動部に前記調理の動作を再現させる請求項１に記載の 【請求項４】 前記情報取得部は、 前記モデルの動作は、モデルそのものの体の動き、目線、及び取りスピードのうちの少なくとも１つを情報として取得し、 前記指定事項取得部は、 プレイヤーの体の位置を指定事項として取得し、 前記制御部は、 前記センサから得た情報と、前記指定事項に基づいて、前記作動部に前記スポーツの動作を再現させる請求項１に記 【請求項５】 前記作動部は、 複数名の人間の動きに関する情報を前記指定事項取得部にフィードバックし、 前記指定事項取得部は、 フィードバックされた情報を指定事項として取得する、請求項２に記載の動作再現装置。 【請求項６】 コンピュータが、センサから、モデルの動作に関する情報を取得する情報取得段と、 コンピュータが、前記モデルの動作を再現する際の指定事項を取得する指定事項取得段と、 コンピュータが、前記センサから得た情報と、前記指定事項に基づいて、モデルの動作を再現する作動部に前記動作
1.02365	JP2021783151A	2022-11-07	JP2024057553	2024-04-24	0000-01-01		0000-01-01	Ｌａｗａｉｌｅ　ＳＯＳ	G06B21/02 | G06B25/04 | G08B27/00 | G08B21/00 | G08B21/00 | H04W4/90 | H04W4/80 | H04L67/12 | H04L67/52 | H04L67/55 | G06Q50/10	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】生命の危険に関わる事象が発生すると判断した場合、素早及び予め登録した連絡先へ判断結果を通報する情報処理システム、制御装置及びプログラムを提供する。【解決手段】情報処理システム１０において、制御装置は、所定時間が経過する毎に、要求発生情報取得部が取得するデータへ生かされる、サーバは、制御装置から出力された要求発生を示す付けた場合、記憶部に格納されたお客様情報に基づいて、生命を脅かす危険に関わる事象の発生を予測し、当該事象が発生する確率が所定値以上の場合に当該事象が発生すると判断し、制御装置及び複数の端末の少なくとも１つの機器に判断結果を通知する。【選択図】図１	【請求項１】 車両に装着されたＣｅｎｔｒａｌ　Ｂｒａｉｎと、 当会と取り引き関係の情報を保有するクラウドとの情報連携部と、 前記情報連携部の情報から、当会と取り引き関係にある事象の発生を予測するクラウドとの予測部と、を有し、 前記Ｃｅｎｔｒａｌ　Ｂｒａｉｎが前記予測部へ１０倍分の１秒ごとに問い合わせを行い、 前記予測部が当会の危機に関わる事象が発生すると判断した場合は、前記車両と予め登録した連絡先へ、判断結果と連絡 情報処理システム。 【請求項２】 前記Ｃｅｎｔｒａｌ　Ｂｒａｉｎは、前記車両の自律情報と前記クラウドへ通知連携し、 前記予測部は、前記自律情報に応じた前記事象の発生を予測し、当該自律に存在する前記車両とその登録した連絡先へ、 情報処理システム。 【請求項３】 車両に装着された制御装置と、情報処理装置と、複数の端末と全てを情報処理システムにおける情報処理装置であって、 前記制御装置は、所定時間が経過する毎に、要求発生情報取得部が取得するデータへ生かされる、 前記制御装置から当会おされた前記要求発生を示す付けた場合、前記車に格納された各情報に基づいて、当会を脅かす危 前記事象が発生する確率が所定値以上の場合に前記事象が発生すると判断し、前記制御装置及び前記複数の端末のうち も、 情報処理装置。 【請求項４】 前記情報処理装置は、前記車両の避難場所を表すアクセスポイントに関する情報と、前記制御装置及び前記複数の端末の を、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項５】 前記制御装置は、前記車両の自律情報と前記情報処理装置へ通知出力し、 前記情報処理装置は、前記制御装置に応じた前記事象の発生を予測し、当該装置に存在する前記制御装置及び前記複数の 制御系を通知する、 請求項２に記載の情報処理装置。 【請求項６】 コンピュータを、請求項３～請求項５のいずれか１項に記載の情報処理装置として機能させるためのプログラム。
0.697772	JP2022176930A	2022-11-04	JP2024057498	2024-05-17	0000-01-01		0000-01-01	開封システム	B65B69/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】箱内部の荷管物を損傷することなく、高の開封を自動化する技術を提供する。 【解決手段】一包装に係る開封システムは、３次元形状を測定可能なスキャナを制御して、収容物を収容した対象物の３次元形状を取得する取得手段と、取得された３次元形状に基づいて、対象物を切断する経路を設定する設定手段と、設定された経路上のかなくとも１以上の刃において、対象物に対して所定の力かけて切ることで、対象物の第２を載置する載置手段と、設定された経路及び載置された第２に基づいて切断装置を制御することで、対象物を開封する制御手段と、を備える。 【選択図】図１	【請求項１】 ３次元形状を測定可能なスキャナを制御して、収容物を収容した対象物の３次元形状を取得する取得手段と、 取得された３次元形状に基づいて、対象物を切断する経路を設定する設定手段と、 設定された経路上のかなくとも１以上の刃において、前記対象物に対して所定の力かけて切ることで、前記対象 前記設定された経路及び前記載置された第２に基づいて切断装置を制御することで、前記対象物を開封する制御手段と、 を備える開封システム。 【請求項２】 前記対象物は直方体であり、 前記設定手段は、前記直方体形状の対象物の上面を構成する矩形の外周に沿って、前記切断経路を設定する、 請求項１記載の開封システム。 【請求項３】 前記対象物の形状は直方体であり、 前記設定手段は、前記直方体形状の対象物の上面を構成する矩形の４つの角のうち少なくとも１つの角において、前記切 前記設定された経路に沿って切ることで、 前記対象物の上面を開封する、 請求項１記載の開封システム。 【請求項４】 前記設定手段は、前記少なくとも１つの角において前記切断経路の位置に基づいて、前記対象物の厚さを推定する、 請求項３記載の開封システム。 【請求項５】 前記設定手段は、前記少なくとも１つの角において前記対象物を複数することによって前記厚さを推定する、 請求項４記載の開封システム。 【請求項６】 情報処理装置が、 ３次元形状を測定可能なスキャナを制御して、収容物を収容した対象物の３次元形状を取得することと、 前記取得された３次元形状に基づいて、前記対象物を切断する経路を設定することと、 前記設定された経路上のかなくとも１以上の刃において、前記対象物に対して所定の力かけて切ることで、前記対象 前記設定された経路及び前記載置された第２に基づいて切断装置を制御することで、前記対象物を開封することと、 を含む開封方法。 【請求項７】 コンピュータに、 ３次元形状を測定可能なスキャナを制御して、収容物を収容した対象物の３次元形状を取得すること、 前記取得された３次元形状に基づいて、前記対象物を切断する経路を設定すること、
1.021949	JP2021755868A	2022-11-02	JP2024063698	2024-05-13	0000-01-01		0000-01-01	カートロボット、および、プログラム	B25J11/008 | B65G1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】荷物の受け渡し精度を向上させること。 【解決手段】実施形態に係るカートロボットは、荷物の受け渡しを行うアームと、アームが取り付けられ、荷物を載置可能な立行車体と、アームの先端側に取り付けられ、アームの先端側を撮影する第１カメラと、立行車体に取り付けられ、少なくとも上方行車体よりも上方を撮影する第２カメラと、第１カメラによって撮影された画像、および、第２カメラによって撮影された画像に基づいて、アーム、および、立行車体を制御する制御装置と、を備える。 【選択図】図２	【請求項１】 荷物の受け渡しを行うアームと、 前記アームが取り付けられ、前記荷物を載置可能な立行車体と、 前記アームの先端側に取り付けられた、前記アームの先端側を撮影する第１カメラと、 前記立行車体に取り付けられ、少なくとも前記立行車体よりも上方を撮影する第２カメラと、 前記第１カメラによって撮影された画像、および、前記第２カメラによって撮影された画像に基づいて、前記アーム、お 制 を備える、カートロボット。 【請求項２】 前記第２カメラは、前記アームの可動範囲を撮影するように構成される、請求項１に記載のカートロボット。 【請求項３】 カートロボットを制御するプログラムであって、 荷物の受け渡しを行うアームの先端に取り付けられ第１カメラによって、前記アームの先端側を撮影する手順と、 前記アームが取り付けられた立行車体に取り付けられた第２カメラによって、少なくとも前記立行車体よりも上方を撮影す 前記第１カメラによって撮影された画像、および、前記第２カメラによって撮影された画像に基づいて、前記アーム、お をコンピュータに実行させるプログラム。
1.021949	JP2021755866A	2022-11-02	JP2024064912	2024-05-14	0000-01-01		0000-01-01	カートロボット	B25J5/00 | B65G1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】アームを動作させるアクチュエータの負荷を軽減すること。 【解決手段】実施形態に係るカートロボットは、荷物を載置可能なカートを有する走行車体と、カートのフレームに設けられ、荷物の受け渡しを行うアーム をカートの内側に設定する設定フレームと、を備える。 【選択図】図１	【請求項１】 荷物を載置可能なカートを有する走行車体と、 前記カートのフレームに設けられ、前記荷物の受け渡しを行うアームと前記カートの内側に設定する設定フレーム と、を備える、カートロボット。 【請求項２】 前記設定フレームは、 人間の頭部に基づいて設計された開閉で複数の前記アームと設定する、請求項１に記載のカートロボット。 【請求項３】 前記設定フレームは、 人間の肩の高さに基づいて設計された高さで前記アームと設定する、請求項１に記載のカートロボット。 【請求項４】 前記設定フレームは、 前記走行車体の進行方向からみて片側に設けられ、前記荷物の受け渡しを使用できうように前記アームを設定する、請求 【請求項５】 前記設定フレームは、 前記フレームの内側に設定される第１支柱と、前記走行車体の進行方向からみて前記フレームの中心から前記角側に設 れ、前記第１支柱と、前記第２支柱とを接続し前記アームと設定する、請求項４に記載のカートロボット。 【請求項６】 前記走行車体は、 前記アームで前記荷物を載置するようコンプレッサーと前記設定フレームの下側に収載する、請求項４に記載のカートロボ
1.021949	JP2021756624A	2022-11-02	JP2024057551	2024-04-24	0000-01-01		0000-01-01	自動運転走行試験方法及びプログラム	G01M17/007 | B60W40/02 | B60W60/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】自動運転走行試験方法及びプログラムを提供する。【解決手段】自動運転走行試験方法は、テストコースＲ上に複数の障害物Ｘ設定し、障害物Ｘの情報を取得し、取得した複数の情報とＡＩを用いて、自動運転の走行試験を実施することを特徴とする。【選択図】図１	【請求項１】 テストコース上に複数の障害物を設定し、 前記複数の情報を取得する複数取得部と、 前記複数取得部が取得した複数の情報とＡＩを用いて、自動運転車両の自動運転の走行試験を実施することを特徴と 【請求項２】 前記自動運転車両を前記テストコース内を走行させる走行制御部と、 前記複数取得部は、前記障害物の位置情報と前記自動運転車両の姿勢と速度情報とを取得し、 前記障害物の位置情報と前記自動運転車両の姿勢と速度情報とを関連付けて格納する請求項２に記載の自動運転走行試験 【請求項４】 テストコース上に設定された複数の障害物の情報を取得し、 取得した前記複数の情報とＡＩとを用いて、複数の自動運転の走行試験を実施する、 前記をコンピュータに実行させるためのプログラム。
1.021949	JP2021756625A	2022-11-02	JP2024057552	2024-04-24	0000-01-01		0000-01-01	自動運転走行試験方法及びプログラム	G01M17/007 | B60W40/10 | B60W60/00 | G06T19/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】自動運転走行試験方法及びプログラムを提供する。【解決手段】自動運転走行試験方法は、自動運転車両１０の障害物Ｘまで自動運転車両を用い、複数の障害物Ｘの設定されたテストコースＲでＡ自動運転の走行試験を実施することを特徴とする。【選択図】図１	【請求項１】 自動運転車両の姿勢を表す情報を取得し、 複数の障害物が設置されたテストコースに対応する自然空間のデータと、前記情報と比較して、前記自然空間のテスト を走行試験することを特徴とする自動運転走行試験方法。 【請求項２】 前記自然空間における前記自動運転車両の姿勢と表す情報を格納する請求項１に記載の自動運転走行試験方法。 【請求項３】 前記姿勢情報と前記自動運転車両の姿勢を表す情報とを関連付けて格納する請求項２に記載の自動運転走行試験方法。 【請求項４】 自動運転車両の姿勢を表す情報を取得し、 複数の障害物が設置されたテストコースに対応する自然空間のデータと、前記情報と比較して、前記自然空間のテスト を走行試験を実施する、 前処をコンピュータに実行させるためのプログラム。
1.021949	JP2021756624A	2022-11-02	JP2024059059	2024-04-30	0000-01-01		0000-01-01	ウォーキングスピードコントロールシステム、プログラム	G05D1/02 | B25J5/00 | B25J13/00 | G05D1/223 | G05D1/224 | G05D1/225 | G05D1/226 | G05D1/228 | G05D1/229 | G05D1/242 | G05D1/245 | G05D1/246 | G05D1/43 | G05D1/60 | G05D1/622 | G05D1/633 | G05D1/648 | G05D1/649 | G05D1/65 | G05D1/686 | G05D1/695 | G05D107/00 | G05D107/17 | G05D107/20 | G05D107/70 | G05D109/00 | G05D109/10 | G05D109/12 | G05D111/00 | G05D111/30 | G05D111/62 | G05D111/63	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　少なくとも予め作業環境がプログラムされたロボットを含む作業環境において、作業環境の領域での全体の移動をシンクロさせ、全体の移動の 認知を抑制する。 【解決手段】３セット７ロボット、所定の歩幅を決めことで、異なる制御プログラム行動作するロボットや、動物体入のロボットにおして、シンクロさせプ ログラミングやすく、使えるたロボット移動をマップ内及びマスとを使用し、シンクロすることができる、ヒューマノクタッフがムロボットＡ１のみの歩幅 を決めるとロボットＡ２～ロボットＡ７はマスターマスとの関係から、ロボットＡ２～ロボットＡ７は、ロボットＡ１の歩幅に合わせて同期して、人間マーカー３２が新しきかけて同期し、これに人型ロボットｅ２が同期することで、プログラム全体として、調和の取れた移動と なり、ランダムに移動する場合となり、予測が困難される。 【選択図】図４	【請求項１】 少なくとも複数のロボットが、所定の領域内を移動して作業を遂行するための、前記複数のロボットの移動速度を制御す る制御装置であって、 前記複数のロボットが有す、重準情報を集管する集管デバイスを備え、前記集管デバイスで集管した重準情報のケンポ 移動させる制御情報を、 前記所定の領域内で、前記作業を遂行する人間マーカーを検知した場合に、前記重準情報に同調して複数する前記人間マ ーカーの移動速度を前記複数のロボットへ、前記複数のロボットが有するものの１移動速度を、当該速度と人前記重準移動速度に基づいて とするスピードコントロールシステム。 【請求項２】 前記重準情報は、基礎となる単前に設定された通常のケンポムイを基いテンポで出力させる、請求項１記載のスピードコ 【請求項３】 前記制御情報部が、 前記複数のロボットが同時に移動するときの前記第１移動速度の周期が、前記第２移動速度の周期の１／整数となるよ ロボットコントロールシステム。 【請求項４】 コンピュータを、 請求項１～請求項３の何れか１項記載のスピードコントロールシステムの前記同期制御部、前記調整部として機能させる
1.021809	JP2021755894A	2022-11-01	JP2024064911	2024-05-14	0000-01-01		0000-01-01	情報処理装置	G06T7/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】車両の自動運転を行う情報処理装置を提供する。【解決手段】情報処理装置１０は、撮影された物体の画像を、第１のフレームレートで出力する第１のプロセッサと、第１のフレームレートよりも高い第２のフレームレートで出力する第２のプロセッサと、を有し、第１のプロセッサは、物体の存在位置を示す動作情報と、第２のプロセッサは、物体の属性に関する属性情報を取得する第２動作情報と、を含む、ヒートマップを生成する、情報処理装置。 【選択図】図２	【請求項１】 撮影された物体の画像を、第１のフレームレートで出力する第１のプロセッサと、 撮影された物体の画像を、前記第１のフレームレートよりも高い第２のフレームレートで出力する第２の 前記画像及び前記動き情報に基づいて、車両の運転制御を実行する第３のプロセッサと、 を備える情報処理装置。 【請求項２】 前記第２のフレームレートは、前記第１のフレームレートの５０倍以上である 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項３】 前記第２のフレームレートは、１０００フレーム／秒以上である 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項４】 前記第２のプロセッサは、物体の存在位置を示すための、前方の距離軸に沿った動きのベクトル情報を出力する 【請求項５】 ２つの前記第２のプロセッサを用いて、物体の存在位置を示す点の、二次元直交座標系における３つの座標軸の各々に対 請求項４に記載の情報処理装置。 【請求項６】 前記第３のプロセッサは、１０倍分の１秒単位で複数の情報を処理する能力を有する 請求項１に記載の情報処理装置。 【請求項７】 フレームレートが１０００フレーム／秒以上のカメラで撮影された物体の画像から、物体の存在位置を示す点のみを抽出 の、時空の座標軸に沿った動きのベクトル情報をプロセッサから出力する、情報処理装置。 【請求項８】 前記第２のプロセッサは、物体の種類を識別可能な特徴の次点のなくとも対角となる２つ点について前記ベクトル情報を出 請求項１に記載の情報処理装置。
0.69728	JP2021730864A	2022-10-31	JP2024052249	2024-05-15	0000-01-01		0000-01-01	管理装置、及び制御プログラム	G06Q50/30 | G08G1/123 | G06Q50/40	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】配送効率の向上等を図ることが可能な配送制御技術を提供する。 【解決手段】管理サーバ１００は、配送センタ２０Ａ～２０Ｃ、配送センタ２０Ａ～２０Ｃから配送される荷物Ｘ１～Ｘ３、荷物Ｘ１～Ｘ３を配送する車両Ｙ１～Ｙ４、各配送車両Ｙ１～Ｙ４の位置情報を取得する車両位置情報取得部１０４と、各配送車両Ｙ１～Ｙ４に基づき、配送センタ２０Ａ～２０Ｃ、配送センタ２０Ａ～２０Ｃから荷物Ｘ１～Ｘ３を配送する配送ルートを決定する配送ルート決定部１０２と、決定した配送ルートに従って車両Ｙ１～Ｙ４を制御する制御部１０７と、を備える。 【選択図】図１	【請求項１】 配送に関わるヒートマップを各企業から取得する第１取得部と、 前記各企業の車両に関わる車両情報を取得する第２取得部と、 前記各企業のヒートマップに基づき、統合ヒートマップを生成する生成部と、 前記統合ヒートマップ及び前記各企業の車両情報に基づき、前記各企業の車両の運行計画情報を作成する作成部と、 前記運行計画情報を前記各企業に通知する通知部と、 を有する管理装置。 【請求項２】 前記車両情報は、車両の運行に関わる要求時系列を含むものであり、 前記運行計画情報は、前記要求時系列を満たすように、前記運行計画情報を作成する、請求項１に記載の管理装置。 【請求項３】 前記車両情報は、各要求の優先順位をあらわす優先順位情報を含む、請求項２に記載の管理装置。 【請求項４】 前記車両情報は、車両の運行実績値をあらわす運行実績情報を含み、 前記運行計画情報及び前記運行実績情報に基づいて、前記各企業の車両の運行計画の見直しを実行延期情報を作成し、前 再通する、請求項１ないしのいずれか一項に記載の管理装置。 【請求項５】 前記生成部は、 前記ヒートマップを各企業から取得する第１取得ステップと、 前記各企業の車両に関わる車両情報を取得する第２取得ステップと、 前記各企業のヒートマップに基づき、統合ヒートマップを生成する生成ステップと、 前記統合ヒートマップ及び前記各企業の車両情報に基づき、前記各企業の車両の運行計画情報を作成する作成ステップと 前記運行計画情報を前記各企業に通知する通知ステップと、 を実行させるためのプログラム。
0.69728	JP2021742522A	2022-10-31	JP2024065404	2024-05-15	0000-01-01		0000-01-01	方法、システム、および、プログラム	B60L53/80 | B65G1/137 | B65G1/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【課題】カートロボットの駆動用電池に小容量電池を用いつつ長時間の無人稼働を可能とすること。 【解決手段】実施形態に係る方法は、コンピュータが実行する方法であって、荷物を搬送するカートロボットに電気的な駆動用電池の電池残量が低下した場合に、カートロボットを電池交換ステーションへ移動させる移動工程と、電池交換ステーションにいる交換のオットカートロボットの駆動用電池を交換用電池へ交換する交換工程とを含む。 【選択図】図１	【請求項１】 コンピュータが実行する方法であって、 荷物を搬送するカートロボットに搭載された駆動用電池の電池残量が低下した場合に、前記カートロボットを電池交換ス と、 前記電池交換ステーションにいる交換のカートロボットの前記駆動用電池を交換用電池へ交換する交換工程 を含む、方法。 【請求項２】 前記交換のロボットは交換後の前記駆動用電池を充電させる充電工程 を含む、請求項１に記載の方法。 【請求項３】 荷物を搬送するロボットの電池残量が低下を検知する検知工程 を含む、請求項１に記載の方法。 【請求項４】 荷物を搬送するカートロボットと、 前記カートロボットに搭載された駆動用電池の電池残量が低下した場合に、電池交換ステーションで前記カートロボット 換する交換のロボットと を備える、システム。 【請求項５】 荷物を搬送するカートロボットに搭載された駆動用電池の電池残量が低下した場合に、前記カートロボットを電池交換ス と、 前記電池交換ステーションにいる交換のロボットで前記カートロボットの前記駆動用電池を交換用電池へ交換する交換手順 をコンピュータに実行させる、プログラム。
1.093983	JP2021773778A	2022-10-28	JP2024058514	2024-04-25	0000-01-01		0000-01-01	人型ロボットの制御システム及びプログラム	B25J11/00 | B25J5/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】 【解決手段】人型ロボットの制御システムは、少なくとも１つの脚部を有する上半身部と、逆に歩かれる脚部と、脚部に対して上半身部を脚部可能に連結する連結部と、を備える人型ロボットと、人型ロボットが作業しようとする物体が存在する場合、人型ロボットの周囲に位置する作業員の重さを検知する重量検知部、複数の人型ロボットが作業しようとする物体との距離および角度を少なくとも表す情報を取得する距離検知部、並びに作業員の重さおよび距離に基づいて、歩行部の制御を行う制御部と備える。 【選択図】図２	【請求項１】 少なくとも１つの脚部を有する上半身部と、逆に歩かれる脚部と、前記脚部に対して前記上半身部を脚動可能に連結する連結部と、を備える人型ロボットが作業しようとする物体が存在する場合、前記人型ロボットの周囲に位置する作業員の重さを検知する重量検知部と、 前記作業員の前記物体との距離および角度を少なくとも表す情報を取得する距離検知部と、並びに、 前記作業員の重さおよび前記距離に基づいて前記連結部の脚部を備える制御部と備える人型ロボットの制御システム。 【請求項２】 前記重量検知部は、前記作業員の体重の値を前記重さとして検知する、請求項１に記載の制御システム。 【請求項３】 前記制御部は、前記脚部として前記脚部に対して前記上半身部と逆側で前記脚部と前記上半身部とを連結する請求項１に記 前記連結部は、前記脚部として前記脚部に対して前記上半身部を脚動可能に構成されている請求項１に記載の制御システ 【請求項５】 前記制御部は、前記脚部として前記脚部に対して前記上半身部を前記連結の水平方向に前記脚可能に構成されている請求項１ システム。 【請求項６】 前記制御部は、前記人型ロボットのバランスを維持するバランス機能を有する請求項１～５の何れか１項に記載の制御システ 【請求項７】 前記制御部は、前記人型ロボットを移動可能な事務部を備える請求項１～５の何れか１項に記載の制御システム。 【請求項８】 コンピュータを請求項１～７の何れか１項に記載の制御システムの制御部として機能させるためのプログラム。
1.02111	JP2021723474A	2022-10-27	JP2024058513	2024-04-25	0000-01-01		0000-01-01	自動運転車両の制御装置及びプログラム	G08G1/09 | G08G1/16 | B60W50/00 | G16Y40/10 | G16Y10/40	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】コンピュータを、情報取得部及び制御部として機能させるためのプログラムが提供される。【解決手段】車両を制御する制御装置は、自動運転車両に設置されたセンサによって検出された複数の情報を取得する情報取得部と、前記情報取得部が取得した前記複数の情報と予定走行ルートとに基づいて、前記車両を制御部を備える。【選択図】図１４	【請求項１】 車両を制御する制御装置であって、 複数種に設置されたセンサにより検出された複数の情報を取得する情報取得部と、 前記情報取得部が取得した前記複数の情報と予定走行ルートとに基づいて、前記車両を制御する制御部 を備える制御装置。 【請求項２】 前記制御部は、前記複数の情報と前記予定走行ルートとを比較した場合、１０倍分の１秒単位で前記車両を制御する 【請求項３】 前記制御部は、前記車両が、前記信号機が設置された交差点に進入している場合、前記信号機に設置されたセンサにより検出された複数の情報と前記予定走行ルートとに基づいて、前記車両を制御する、 請求項２に記載の制御装置。 【請求項４】 前記制御部は、前記車両が前記交差点に進入している場合で、かつ前記信号機に設置されたセンサにより検出された複数の情報と前記予定走行ルートとに基づいて、前記車両を制御する、 請求項２又は請求項３に記載の制御装置。 【請求項５】 コンピュータを、請求項１又は請求項２に記載の情報取得部及び制御部として機能させるためのプログラム。

I.02069	JP2022170136A	2022-10-24	JP2024058512	2024-04-25	0000-01-01		0000-01-01	制御システム、車両及び制御プログラム	B62D1/04	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】【課題】乗員による運転操作のための操作体を適切なタイミングで操作位置に配置できる。【解決手段】自動運転車両（ＯＤＤ制御システム２）では、走行制御装置２４が乗員の運転操作を介さずに走行制御するとともに、乗員がハンドル５０を操作するとステアリングユニット５の操作に応じた走行を可能としている。また、制御装置２４は、自動運転車両１のハンドル５０の操舵状態が乗員による他律に基づく状態、特殊カラーでないハンドル５０を操作位置に配置する。これにより、自動運転車両１ではハンドル５０が車室内を狭めてしまうのが防止され、適切なタイミングで操作位置に配置される。【選択図】図１	【請求項１】車両により運転操作を可能とする操作位置と室内の居住空間から遮蔽された格納位置との間を移動可能とされた操作体と、車両の運転操作を介さずに走行制御を行うように、前記操作体が操作位置に配置されて車両により操作された際、該操作体の走行制御部と、走行位置を示す自律情報を取得する自律情報取得部と、物体ごとの前記操作体の前記操作位置への配置の要否を含む地域情報を取得する取得部と、前記操作体が前記操作位置に配置されていない場合に、前記自律情報と前記地域情報とに基づいて、前記操作体を前記格納位置に配置させる配置制御部と、を有する制御システム。【請求項２】車両により前記操作体の前記操作位置への配置を受け付けた受付部を備え、前記配置制御部は、前記受付部が前記操作体の前記操作位置への配置を受け付けることで、前記操作体を前記操作位置に配置する、請求項１に記載の制御システム。【請求項３】前記操作体は、運転操作についての操作指令が異なる複数が設けられているとともに、前記地域情報には、必要な前記操作体の選択を受け付ける受付部を備え、前記配置制御部は、前記受付部が前記操作体の前記操作位置への配置を受け付けることで、前記操作体を前記操作位置に配置する、請求項１に記載の制御システム。【請求項４】前記操作体は、運転操作についての操作指令が異なる複数が設けられているとともに、車両による前記操作体の選択を受け付ける受付部を備え、前記配置制御部は、前記受付部を前記操作体の選択を受け付けることで、前記操作体を前記操作位置に配置する、請求項１に記載の制御システム。【請求項５】前記操作体は、前転操作されることで進行方向が変更されるステアリングホイールが含まれる請求項１に記載の制御システム。【請求項６】前記操作体は、進行方向に対応する一操作されることで、その一操作に応じて進行方向が変更されるシフトレバーが含まれる請求項１に記載の制御システム。【請求項７】前記操作体は、後転操作されることで後転方向に進行方向が変更されるシフトレバーが含まれる請求項１に記載の制御システム。【請求項８】請求項１に記載の制御システムを備える車両。【請求項９】コンピュータに、車両による運転操作のための操作体を、車両により運転操作を可能とする操作位置と室内の居住空間から遮蔽された格納位置との間を移動可能とされた前記操作体が操作位置に配置されて車両により操作された際、該操作体の走行制御部と、走行位置を示す自律情報を取得する自律情報取得部と、物体ごとの前記操作体の前記操作位置への配置の要否を含む地域情報を取得する取得部と、前記操作体が前記操作位置に配置されていない場合に、前記自律情報と前記地域情報とに基づいて、前記操作体を前記格納位置に配置させる配置制御部と、として機能させるための制御プログラム。
I.02071	JP2022165513A	2022-10-21	JP2024058510	2024-04-25	0000-01-01		0000-01-01	自動運転車両に搭載される制御システム及びプログラム	B60W40/08 ; B62D6/00 ; B60W60/00 ; G08G1/16	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】運転を想定していない乗員がステアリングホイールを安全に操舵可能な時間を超えて自動運転車両が走行されるのを防止し、走行上の安全を向上させるとともに不要感を提供する。【解決手段】自動運転車両に搭載される制御システムは、自動運転車両の座席内に収納されるか、又は自動運転車両の座席内に格納可能な状態で展開されるステアリングホイールを操舵する乗員の監視を想定しているか検知するか他方に、ステアリングホイールが自動運転車両の座席内に格納し格納可能な状態である際の自動運転車両の走行時間を制御する制御部３４を有する。【選択図】図４	【請求項１】自動運転車両に搭載される制御システムであって、前記自動運転車両の座席内に収納されるか、又は前記自動運転車両の座席内に格納可能な状態であるステアリングホイールを操舵する乗員の監視を想定しているか検知するか他方に、前記ステアリングホイールが前記自動運転車両の座席内に格納し格納可能な状態である際の前記自動運転車両の走行時間を制御する制御部を有する制御システム。【請求項２】前記制御部は、前記自動運転車両の位置がステアリングホイールの空間が必要な他端れから他端れに進入した場合に、前記ステアリングホイールを前記自動運転車両の座席内に制御する請求項１に記載の制御システム。【請求項３】コンピュータに、請求項１又は請求項２に記載の制御システムの制御部として機能させるためのプログラム。
I.695929	JP2021168655A	2022-10-20	JP2024061014	2024-05-07	0000-01-01		0000-01-01	Ｓｙｎｃｈｒｏｎｉｚｅｄ　Ｂｕｒａｔ　Ｃｈｉｌｌｉｎｇ	B60W50/00 ; B60W60/00 ; G06N20/00	係属中	ソフトバンクグループ株式会社	孫 正義	【要約】　【課題】ＡＩ（Ａｒｔｉｆｉｃｉａｌ　Ｉｎｔｅｌｌｉｇｅｎｃｅ）を活用してＳｙｎｃｈｒｏｎｉｚｅｄ　Ｂｕｒａｔ　Ｃｈｉｌｌｉｎｇを提供する。【解決手段】車両１０００の自動運転を制御する車両に搭載された制御装置４００のコンピューティングパワーの変化を予測する予測部と、予測部によって予測された変化に基づいて、制御装置の冷却を開始する冷却実行部とを備えるＯＯＯ