

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 2 部門第 3 区分

【発行日】平成30年11月29日 (2018.11.29)

【公開番号】特開2017-213612(P2017-213612A)

【公開日】平成29年12月7日 (2017.12.7)

【年通号数】公開・登録公報2017-047

【出願番号】特願2016-107532(P2016-107532)

【国際特許分類】

B 2 5 J 13/00 (2006.01)

B 2 5 J 5/00 (2006.01)

A 6 3 H 5/00 (2006.01)

A 6 3 H 11/00 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 13/00 Z

B 2 5 J 5/00 C

A 6 3 H 5/00 C

A 6 3 H 11/00 Z

【手続補正書】

【提出日】平成30年10月17日 (2018.10.17)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

可動部を有するロボットによる動作が定義されたデータであって、開始動作、中間動作、終了動作を含む動作定義セットを記憶する記憶手段と、
音声を出力する音声出力手段と、
前記可動部を駆動する駆動手段と、
前記動作定義セットを用いて前記駆動手段に対する駆動命令を生成する命令生成手段と

、
前記音声の出力に同期して前記駆動手段に対して前記駆動命令を発行する制御手段と、
を有し、

前記命令生成手段は、前記可動部の動作時間が前記音声の出力時間と略同一となるように、前記開始動作と終了動作の間に前記中間動作を一回以上挿入した駆動命令を生成する

、
ロボット。

【請求項 2】

前記命令生成手段は、前記開始動作および終了動作を連続して行った場合の動作時間が前記音声の出力時間に満たない場合に、前記可動部の動作時間が前記音声の出力時間に達するまで、前記開始動作と終了動作の間に前記中間動作を反復して挿入する、

請求項 1 に記載のロボット。

【請求項 3】

前記中間動作は、1 秒以内の、ループが可能な動作である、

請求項 1 または 2 に記載のロボット。

【請求項 4】

前記音声出力手段が出力する音声の内容に応じた種別を取得する種別取得手段をさらに

有し、

前記記憶手段には、前記種別に関連付いた複数の動作定義セットが記憶されており、
前記命令生成手段は、前記種別に対応する動作定義セットを選択し、当該動作定義セットを用いて前記駆動命令を生成する、

請求項 1 から 3 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 5】

前記音声出力手段が出力する音声が二文以上である場合に、前記命令生成手段は、それぞれの文の種別に応じた複数の動作定義セットを選択し、前記複数の動作定義セットを用いて前記駆動命令を生成する、

請求項 4 に記載のロボット。

【請求項 6】

前記命令生成手段は、前記可動部の位置を初期位置に戻す初期化動作をさらに付加した駆動命令を生成する、

請求項 1 から 5 のいずれか 1 項に記載のロボット。

【請求項 7】

駆動手段によって駆動される可動部と、音声を出力する音声出力手段と、を有するロボットの制御方法であって、

前記可動部による動作が定義されたデータであって、開始動作、中間動作、終了動作を含む動作定義セットを取得する動作定義取得ステップと、

前記動作定義セットを用いて前記駆動手段に対する駆動命令を生成する命令生成ステップと、

前記音声の出力に同期して前記駆動手段に対して前記駆動命令を発行する制御ステップと、

を含み、

前記命令生成ステップでは、前記可動部の動作時間が前記音声の出力時間と略同一となるように、前記開始動作と終了動作の間に前記中間動作を一回以上挿入した駆動命令を生成する、

ロボットの制御方法。

【請求項 8】

請求項 7 に記載のロボットの制御方法をコンピュータに実行させるためのプログラム。