

【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 1 部門第 2 区分

【発行日】令和 3 年 2 月 25 日 (2021.2.25)

【公表番号】特表 2020-521515 (P2020-521515A)

【公表日】令和 2 年 7 月 27 日 (2020.7.27)

【年通号数】公開・登録公報 2020-029

【出願番号】特願 2018-550697 (P2018-550697)

【国際特許分類】

A 4 7 L 9/28 (2006.01)

G 0 5 D 1/02 (2020.01)

【 F I 】

A 4 7 L 9/28 E

G 0 5 D 1/02 H

A 4 7 L 9/28 P

A 4 7 L 9/28 Q

A 4 7 L 9/28 U

A 4 7 L 9/28 Z

【手続補正書】

【提出日】令和 3 年 1 月 15 日 (2021.1.15)

【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】

モバイル装置のユーザインターフェース上に部屋ラベルのリストの第 1 の位置に第 1 の部屋ラベルを提示し、前記部屋ラベルのリストの第 2 の位置に第 2 の部屋ラベルを提示するステップであって、前記部屋ラベルのリストの前記第 1 の部屋ラベルと前記第 2 の部屋ラベルのそれぞれの位置は前記モバイル装置の使用者により調整できるステップと、

前記第 1 の部屋ラベル、前記第 2 の部屋ラベル、および前記部屋ラベルのリスト上の前記第 1 の部屋ラベルおよび前記第 2 の部屋ラベルのそれぞれの前記位置を示すデータを移動式掃除ロボットに送信するステップであって、前記部屋ラベルのリストの前記第 1 の部屋ラベルと前記第 2 の部屋ラベルの相対的な位置によって前記移動式掃除ロボットによる掃除任務の順序が決定されるステップとを備える方法。

【請求項 2】

前記第 1 の部屋および前記第 2 の部屋のそれぞれの掃除完了するまでの時間を示すデータを受信するステップを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記モバイル装置の前記ユーザインターフェース上にユーザー入力の受信に応じて前記部屋ラベルのリスト上に更新された位置にある前記第 1 の部屋ラベルを提示するステップと、

前記第 1 の部屋ラベルの更新された位置を示すデータを前記移動式掃除ロボットに送信するステップとを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 4】

前記第 1 の部屋の掃除の取り消しを示すユーザー入力の受信に応じて前記モバイル装置の前記ユーザインターフェース上の表示から前記第 1 の部屋ラベルを削除するステップと

、

前記第 1 の部屋の掃除の取り消しを示すデータを前記移動式掃除ロボットに送信するステップとを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 5】

前記ユーザインターフェース上に前記掃除任務の動作事象の表示を提示するステップと

、
前記移動式掃除ロボットから前記掃除任務の動作事象を示すデータを受信するステップと、を含む、

前記動作事象の表示は、検出された屑に応じて前記移動式掃除ロボットが追加の掃除を実行した場所の表示を含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 6】

前記ユーザインターフェース上に前記掃除任務の動作事象の表示を提示するステップと

、
前記移動式掃除ロボットから前記掃除任務の動作事象を示すデータを受信するステップと、を含む、

前記動作事象の表示は、前記移動式掃除ロボットの前記第 1 の部屋または前記第 2 の部屋のうちの 1 つの掃除完了の表示を含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

前記ユーザインターフェース上に前記掃除任務の動作事象の表示を提示するステップと、

前記移動式掃除ロボットから前記掃除任務の動作事象を示すデータを受信するステップと、を含む、

前記動作事象の表示は、容器を空にする事象の時間の表示を含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

前記部屋ラベルのリストに容器を空にする事象の時間の表示を提示するステップを含む、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 9】

前記第 1 の部屋および前記第 2 の部屋のそれぞれで使用する掃除パラメータのセットを、前記移動式掃除ロボットに送信するステップを含み、

各掃除パラメータのセットは、真空力、縁掃除設定、複数経路設定、および、ウェットまたはドライのモップ掃除パラメータのうちの少なくとも 1 つを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 10】

前記移動式掃除ロボットの電池の充電レベルに基づいて、前記移動式掃除ロボットが前記部屋ラベルのリスト上の部屋の掃除を完了することを可能にするために前記電池を充電するための充電期間を決定するステップを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 11】

前記充電期間を示す充電命令を前記移動式掃除ロボットに送信するステップを含む、請求項 10 に記載の方法。

【請求項 12】

前記移動式掃除ロボットが充電ステーションにいるときに経過した充電時間を示すデータを前記移動式掃除ロボットから受信するステップを含む、請求項 10 に記載の方法。

【請求項 13】

前記ユーザインターフェース上に経過した前記充電時間の表示を提示するステップを含む、請求項 12 に記載の方法。

【請求項 14】

コンピュータによって実行される命令を格納する非一時的なコンピュータ可読媒体であって、前記命令が、

- モバイル装置のユーザインターフェース上に部屋ラベルのリストの第 1 の位置に第 1 の部屋ラベルを提示し、前記部屋ラベルのリストの第 2 の位置に第 2 の部屋ラベルを提示

することであって、前記部屋ラベルのリストの前記第 1 の部屋ラベルと前記第 2 の部屋ラベルのそれぞれの位置は前記モバイル装置の使用者により調整できることと、

- 前記第 1 の部屋ラベル、前記第 2 の部屋ラベル、および前記部屋ラベルのリスト上の前記第 1 の部屋ラベルおよび前記第 2 の部屋ラベルのそれぞれの前記位置を示すデータを移動式掃除ロボットに送信することであって、前記部屋ラベルのリストの前記第 1 の部屋ラベルと前記第 2 の部屋ラベルの相対的な位置によって前記移動式掃除ロボットによる掃除任務の順序が決定されることと、

を含む、非一時的なコンピュータ可読媒体。

【請求項 15】

前記命令は、

- 前記モバイル装置の前記ユーザインターフェース上にユーザー入力の受信に応じて前記部屋ラベルのリスト上に更新された位置にある前記第 1 の部屋ラベルを提示することと

- 前記第 1 の部屋ラベルの更新された位置を示すデータを前記移動式掃除ロボットに送信することと、を含む、請求項 14 に記載の非一時的なコンピュータ可読媒体。

【請求項 16】

前記命令は、

- 前記第 1 の部屋の掃除の取り消しを示すユーザー入力の受信に応じて前記モバイル装置の前記ユーザインターフェース上の表示から前記第 1 の部屋ラベルを削除することと、

- 前記第 1 の部屋の掃除の取り消しを示すデータを前記移動式掃除ロボットに送信することと、を含む、請求項 14 に記載の非一時的なコンピュータ可読媒体。

【請求項 17】

前記命令は、

- 前記ユーザインターフェース上に前記掃除任務の動作事象の表示を提示することと、

- 前記移動式掃除ロボットから前記掃除任務の動作事象を示すデータを受信することと

、を含み、

前記動作事象の表示は、検出された屑に応じて前記移動式掃除ロボットが追加の掃除を実行した場所の表示を含む、請求項 14 に記載の非一時的なコンピュータ可読媒体。

【請求項 18】

前記命令は、

- 前記ユーザインターフェース上に前記掃除任務の動作事象の表示を提示することと、

- 前記移動式掃除ロボットから前記掃除任務の動作事象を示すデータを受信することと

、を含み、

前記動作事象の表示は、前記移動式掃除ロボットの前記第 1 の部屋または前記第 2 の部屋のうちの 1 つの掃除完了の表示を含む、請求項 14 に記載の非一時的なコンピュータ可読媒体。

【請求項 19】

前記命令は、

- 前記ユーザインターフェース上に前記掃除任務の動作事象の表示を提示することと、

- 前記移動式掃除ロボットから前記掃除任務の動作事象を示すデータを受信することと、を含む、

前記動作事象の表示は、容器を空にする事象の時間の表示を含む、請求項 14 に記載の非一時的なコンピュータ可読媒体。

【請求項 20】

前記命令は、

- 前記移動式掃除ロボットの電池の充電レベルに基づいて、前記移動式掃除ロボットが前記部屋ラベルのリスト上の部屋の掃除を完了することを可能にするために前記電池を充電するための充電期間を決定することと、

- 前記充電期間を示す充電命令を前記移動式掃除ロボットに送信することと、を含む、

請求項 1 4 に記載の非一時的なコンピュータ可読媒体。