

【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】平成28年4月7日(2016.4.7)

【公開番号】特開2015-80560(P2015-80560A)

【公開日】平成27年4月27日(2015.4.27)

【年通号数】公開・登録公報2015-028

【出願番号】特願2013-219194(P2013-219194)

【国際特許分類】

A 47 L 9/28 (2006.01)

A 47 L 9/04 (2006.01)

【F I】

A 47 L 9/28 E

A 47 L 9/28 A

A 47 L 9/04 A

【手続補正書】

【提出日】平成28年2月19日(2016.2.19)

【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】請求項5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項5】

右駆動輪及び左駆動輪を回転させることで本体を壁際に沿って移動させ、二つの壁面が交差してなる隅部を障害物検知手段によって検知する隅部検知ステップと、

前記本体に設置される隅部掃除ブラシの先端が、前記隅部を通過して前記隅部とは反対側に臨むようとする隅部通過ステップと、

前記隅部通過ステップとは逆向きに前記隅部掃除ブラシを移動させ、前記隅部掃除ブラシの先端付近を前記壁面に沿って押し当てつつ、前記隅部掃除ブラシの先端が前記隅部に臨むようにする押当ステップと、

前記隅部掃除ブラシの先端を前記隅部に到達させ、さらに前記隅部掃除ブラシによって前記隅部の塵埃を掻き出す掻出ステップと、

前記掻出ステップで掻きだした塵埃を、前記本体に設けられた吸口を介して回収する回収ステップと、を含み、

前記隅部掃除ブラシは、前記本体に略接して略直角に交わる二本の直線の交点を超える長さを有すること

を特徴とする自律走行型掃除機の制御方法。