

【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27年7月2日 (2015.7.2)

【公開番号】特開2012-245344(P2012-245344A)
 【公開日】平成24年12月13日 (2012.12.13)
 【年通号数】公開・登録公報2012-053
 【出願番号】特願2011-168849(P2011-168849)
 【国際特許分類】

A 4 7 L 9/28 (2006.01)

A 4 7 L 9/16 (2006.01)

【F I】

A 4 7 L 9/28 E

A 4 7 L 9/16

【手続補正書】
 【提出日】平成27年5月9日 (2015.5.9)

【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】

自律的に動いて塵埃を収集し、かつ、塵埃排出ステーションへと塵埃を排出することができるロボット掃除機であって、

塵埃を格納するための塵埃容器と、

前記塵埃容器へ塵埃を収集するための塵埃入口と、

当該ロボット掃除機の底面に設けられ、前記塵埃容器に収集された塵埃を排出するための塵埃出口と、及び

塵埃の排出を促進する塵埃排出促進機構とを有し、

前記塵埃排出促進機構は、前記塵埃容器内に気体を吹きつけて塵埃の排出を促進する吹きつけ機である

ロボット掃除機。

【請求項 2】

自律的に動いて塵埃を収集し、かつ、塵埃排出ステーションへと塵埃を排出することができるロボット掃除機であって、

塵埃を格納するための塵埃容器と、

前記塵埃容器へ塵埃を収集するための塵埃入口と、

当該ロボット掃除機の底面に設けられ、前記塵埃容器に収集された塵埃を排出するための塵埃出口と、及び

塵埃の排出を促進する塵埃排出促進機構とを有し、

前記塵埃排出促進機構は、当該ロボット掃除機を振動させて塵埃の排出を促進する振動機構である

ロボット掃除機。

【請求項 3】

自律的に動いて塵埃を収集し、かつ、塵埃排出ステーションへと塵埃を排出することができるロボット掃除機であって、

塵埃を格納するための塵埃容器と、
前記塵埃容器へ塵埃を収集するための塵埃入口と、
当該ロボット掃除機の底面に設けられ、前記塵埃容器に収集された塵埃を排出するための塵埃出口と、及び
塵埃の排出を促進する塵埃排出促進機構と

を有し、

前記塵埃排出促進機構は、前記塵埃容器内を攪拌して塵埃の排出を促進する攪拌機である

ロボット掃除機。

【請求項 4】

前記塵埃排出ステーションにおける塵埃排出位置へ自律的に移動する
請求項 1 ～ 3 のいずれかに記載のロボット掃除機。

【請求項 5】

前記塵埃出口は、開閉機構を有し、この開閉機構は、塵埃容器の開口を覆うためのカバープレートと、カバープレートを押し、カバープレートを閉じるための閉じ棒と
を有する請求項 1 ～ 4 のいずれかに記載のロボット掃除機。

【請求項 6】

前記塵埃出口は、開閉機構を有し、この開閉機構は、塵埃容器の開口を覆うためのカバープレートと、カバープレートの開閉の際にカバープレートをガイドするレールガイドと
を有する請求項 1 ～ 4 のいずれかに記載のロボット掃除機。

【請求項 7】

前記塵埃出口は、開閉機構を有し、この開閉機構は、塵埃容器の開口を覆うためのカバープレートを有し、このカバープレートは、このカバープレートを開き閉じるために引かれ押されるプル／プッシュ部材を有する
を有する請求項 1 ～ 4 及び 6 のいずれかに記載のロボット掃除機。

【請求項 8】

掃除機から塵埃を収集することができる塵埃排出ステーションであって、
前記掃除機に対して台を提供し、前記掃除機を塵埃排出位置に配置するための掃除機用の台と、
前記掃除機用の台にて設けられ、前記塵埃排出位置で前記掃除機から塵埃を受けよう
に構成する塵埃受けと、
受けた塵埃を格納し前記塵埃受けの下に配置される使い捨て可能なプラスチック袋であるステーション内塵埃容器を保持し外すための容器ホルダーと
を有し、

当該塵埃排出ステーションは、少なくとも重力に起因して、前記掃除機によって収集された塵埃を前記掃除機から受け、かつ、前記塵埃受けによって塵埃の経路を提供することによってステーション内塵埃容器の中へ塵埃を収容する
塵埃排出ステーション。

【請求項 9】

掃除機から塵埃を収集することができる塵埃排出ステーションであって、
前記掃除機に対して台を提供し、前記掃除機を塵埃排出位置に配置するための掃除機用の台と、
前記掃除機用の台にて設けられ、前記塵埃排出位置で前記掃除機から塵埃を受けよう
に構成する塵埃受けと、
受けた塵埃を格納する前記塵埃受けの下に配置されるステーション内塵埃容器を保持し
外すための容器ホルダーと
を有し、

当該塵埃排出ステーションは、少なくとも重力に起因して、前記掃除機からの吸引を行わない大気圧下で、前記掃除機によって収集された塵埃を前記掃除機から受け、かつ、前記塵埃受けによって塵埃の経路を提供することによってステーション内塵埃容器の中へ塵

埃を収容する
塵埃排出ステーション。

【請求項 10】

前記掃除機の塵埃容器内に気体を吹きつけて塵埃の収容を促進する吹きつけ機を有する
請求項 8 又は 9 に記載の塵埃排出ステーション。

【請求項 11】

前記掃除機を振動させて塵埃の収容を促進する振動機構を有する
請求項 8 又は 9 に記載の塵埃排出ステーション。

【請求項 12】

前記掃除機の塵埃容器内を攪拌して塵埃の収容を促進する攪拌機を有する
請求項 8 又は 9 に記載の塵埃排出ステーション。

【請求項 13】

前記塵埃受けは、開閉機構を有し、この開閉機構は、前記塵埃受けの開口を覆うための
カバープレートと、及びこのカバープレートの開閉の際にこのカバープレートをガイドす
るレールガイドと
を有する請求項 8 又は 9 に記載の塵埃排出ステーション。

【請求項 14】

前記塵埃受けは、開閉機構を有し、この開閉機構は、前記塵埃受けの開口を覆うための
カバープレートを有し、このカバープレートは、このカバープレートを開き閉じるために
引かれ押されるプル／プッシュ・タブを有する
を有する請求項 8、9 及び 13 のいずれかに記載の塵埃排出ステーション。

【請求項 15】

前記掃除機として請求項 1～7 のいずれかに記載のロボット掃除機と、及び
請求項 8～14 のいずれかに記載の塵埃排出ステーションと
を有するロボット掃除機システム。