

【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 2 年 10 月 15 日 (2020.10.15)

【公開番号】特開 2020-14845 (P2020-14845A)

【公開日】令和 2 年 1 月 30 日 (2020.1.30)

【年通号数】公開・登録公報 2020-004

【出願番号】特願 2019-130873 (P2019-130873)

【国際特許分類】

A 63H 11/00 (2006.01)

G 06F 21/44 (2013.01)

B 25J 13/00 (2006.01)

【FI】

A 63H 11/00 Z

G 06F 21/44

B 25J 13/00 Z

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 9 月 4 日 (2020.9.4)

【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】

センサと、

前記センサの出力に基づいて自己のロボットに対する接触を検出する接触検出部と、
 ホスト・ロボットの特定箇所と自己のロボットの特定箇所との近接を検出する近接検出部と、

前記接触検出部により前記接触が検出されている状態で前記近接検出部により前記近接が検出されたことを条件として、前記ホスト・ロボットがアクセス可能なリソースへのアクセス権を取得するアクセス管理部と、
 を備えることを特徴とするロボット。

【請求項 2】

センサと、

前記センサの出力に基づいて自己に対する接触を検出する接触検出部と、
 ゲスト・ロボットの特定箇所と自己のロボットの特定箇所との近接を検出する近接検出部と、

前記接触検出部により前記接触が検出されている状態で前記近接検出部により前記近接が検出されたことを条件として、前記ゲスト・ロボットを認証する認証部と、
 認証後、前記ゲスト・ロボットに対して所定のリソースへのアクセス権を設定するアクセス管理部と、を備えることを特徴とするロボット。

【請求項 3】

ホスト・ロボットに行動特性情報を送信する行動特性送信部と、

前記ホスト・ロボットが有するセンサの出力に基づいて自己に対する接触を検出する接触検出部により前記接触が検出されている状態で、前記ホスト・ロボットにおいてゲスト・ロボットの特定箇所と前記ホスト・ロボットの特定箇所との近接を検出する近接検出部により前記近接が検出されたことを条件として前記ゲスト・ロボットを認証した前記ホスト・ロボットから、前記ゲスト・ロボットを判別するための情報を受け、当該情報に基づ

いて前記ゲスト・ロボットの接続要求を許可する接続部と、を備え、

前記行動特性送信部は、前記ゲスト・ロボットに対して、前記ゲスト・ロボットの一部の機能を制限する行動特性情報を送信することを特徴とするサーバ。

【請求項 4】

ホスト・ロボットに行動選択方法を定義する行動特性情報を送信する機能と、

前記ホスト・ロボットが有するセンサの出力に基づいて自己に対する接触を検出する接触検出部により前記接触が検出されている状態で前記ホスト・ロボットにおいてゲスト・ロボットの特定箇所と前記ホスト・ロボットの特定箇所との近接を検出する近接検出部により前記近接が検出されたことを条件として前記ゲスト・ロボットを認証した前記ホスト・ロボットから、前記ゲスト・ロボットを判別するための情報を受け、当該情報に基づいて前記ゲスト・ロボットの接続要求を許可する機能と、

前記ゲスト・ロボットに対して、前記ゲスト・ロボットの一部の機能を制限する行動特性情報を送信する機能と、をコンピュータに発揮させることを特徴とする行動制御プログラム。

【請求項 5】

第1距離を通信可能距離とする近距離無線通信手段と、前記第1距離よりも長い第2距離を通信可能距離とする遠距離無線通信手段の双方により通信可能であって、

センサと、

前記センサの出力に基づいて自己のロボットに対する接触を検出する接触検出部と、

前記接触検出部により前記接触が検出されていることを条件として、前記近距離無線通信手段を介してゲスト・ロボットを認証する認証部と、

認証後、前記ゲスト・ロボットに対して前記遠距離無線通信手段を介して所定のリソースの利用を許可するアクセス権を設定するアクセス管理部と、を備えることを特徴とするロボット。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0006】

本発明のある態様におけるロボットは、センサと、前記センサの出力に基づいて自己のロボットに対する接触を検出する接触検出部と、ホスト・ロボットの特定箇所と自己のロボットの特定箇所との近接を検出する近接検出部と、前記接触検出部により前記接触が検出されている状態で前記近接検出部により前記近接が検出されたことを条件として、前記ホスト・ロボットがアクセス可能なリソースへのアクセス権を取得するアクセス管理部と、を備える。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0007

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0008

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0009

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 0

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 7】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 1

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 8】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 2

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 9】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 3

【補正方法】削除

【補正の内容】