

【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 6 部門第 3 区分

【発行日】令和 2 年 10 月 1 日 (2020.10.1)

【公開番号】特開 2019-169189 (P2019-169189A)

【公開日】令和 1 年 10 月 3 日 (2019.10.3)

【年通号数】公開・登録公報 2019-040

【出願番号】特願 2019-107940 (P2019-107940)

【国際特許分類】

G 0 5 D 1/02 (2020.01)

【F I】

G 0 5 D 1/02 H

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 8 月 21 日 (2020.8.21)

【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】

ロボットのモーションを選択する動作制御部と、
前記動作制御部により選択されたモーションを実行する駆動機構と、
所定の条件を満たす地点を移動先地点として検出する移動先地点検出部と、
移動先地点の優先度を認識する優先度認識部とを備え、
前記動作制御部は、所定のイベントが発生したとき、複数の移動先地点のうちから前記優先度が高い移動先地点に前記ロボットを移動させることを特徴とする自律行動型ロボット。