

【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 7 部門第 3 区分  
 【発行日】平成 29 年 3 月 23 日 (2017.3.23)

【公表番号】特表 2017-505559 (P2017-505559A)  
 【公表日】平成 29 年 2 月 16 日 (2017.2.16)  
 【年通号数】公開・登録公報 2017-007  
 【出願番号】特願 2016-532069 (P2016-532069)  
 【国際特許分類】

H 0 4 N 5/225 (2006.01)  
 G 0 3 B 15/00 (2006.01)  
 H 0 4 N 5/222 (2006.01)  
 H 0 4 N 5/232 (2006.01)  
 B 2 5 J 5/00 (2006.01)

【 F I 】

H 0 4 N 5/225 C  
 G 0 3 B 15/00 U  
 H 0 4 N 5/222 B  
 H 0 4 N 5/232 Z  
 B 2 5 J 5/00 A

【手続補正書】

【提出日】平成 29 年 1 月 17 日 (2017.1.17)

【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】

ロボットデバイスであって、

モバイルデバイスを収納するように構成された筐体と、

前記モバイルデバイスの第 1 のカメラの視野とアラインされた、前記ロボットデバイスの前方方向の視界を前記第 1 のカメラに提供するための接続画像ディレクタと、ここで、前記モバイルデバイスは、前記第 1 のカメラによってキャプチャされた画像を、外部オペレータによって見られたときに前記画像の水平線が水平となるように、回転させるためのデローテーションソフトウェアを備える、

前記ロボットデバイスの実質的に後ろで発生し、前記モバイルデバイスの第 2 のカメラによって見られるジェスチャに基づいて、前記ロボットデバイスを移動するように構成された、複数の車輪、複数のトレッド、またはそれらの組み合わせのうちの少なくとも 1 つと

を備え、前記第 2 のカメラは、前記第 1 のカメラが向けられている方向の逆の方向を向いている、ロボットデバイス。

【請求項 2】

前記複数の車輪は、角度がついた車輪を備え、前記複数のトレッドは、角度がついたトレッドを備える、請求項 1 記載のロボットデバイス。

【請求項 3】

前記接続画像ディレクタの動きを制御するために、少なくとも 1 つのモータをさらに備える、請求項 1 に記載のロボットデバイス。

【請求項 4】

前記接続画像ディレクタの前記動きを制御するために、少なくとも１つのセンサをさらに備える、請求項３に記載のロボットデバイス。

【請求項５】

前記接続画像ディレクタの前記動きは、ロールすること、チルトすること、パンすること、またはそれらの組み合わせのうちの少なくとも１つを備える、請求項３に記載のロボットデバイス。

【請求項６】

前記接続画像ディレクタは、ミラーまたはライトパイプである、請求項１に記載のロボットデバイス。

【請求項７】

前記ミラーは、凸状または凹状である、請求項６に記載のロボットデバイス。

【請求項８】

前記接続画像ディレクタは、前記モバイルデバイスの光源とさらにアラインされる、請求項１に記載のロボットデバイス。

【請求項９】

ロボットデバイスを制御する方法であって、

前記ロボットデバイスにモバイルデバイスを結合することと、

前方視界を第１のカメラに提供するための前記ロボットデバイスの接続画像ディレクタとアラインされた、前記モバイルデバイスの前記第１のカメラを介して前記ロボットデバイスの前方方向を見ることと、

前記第１のカメラによってキャプチャされた画像を、外部オペレータによって見られたときに前記画像の水平線が水平となるように、回転させることと、

前記ロボットデバイスの実質的に後ろで発生し、前記モバイルデバイスの第２のカメラによって見られるジェスチャに基づいて前記ロボットデバイスを制御することと

を備え、

前記第２のカメラは、前記第１のカメラが向けられている方向の逆の方向を向いている、方法。

【請求項１０】

前記接続画像ディレクタの動きを制御することをさらに備える、請求項９に記載の方法。

【請求項１１】

前記接続画像ディレクタの前記動きは、ロールすること、チルトすること、パンすること、またはそれらの組み合わせのうちの少なくとも１つを備える、請求項１０に記載の方法。

【請求項１２】

ロボットデバイスを制御するための非一時的なプログラムコードを記録した非一時的なコンピュータ可読媒体であって、前記プログラムコードは、

前記ロボットデバイスに結合されたモバイルデバイスの第１のカメラを介して前記ロボットデバイスの前方方向を見るためのプログラムコードと、ここで、前記前方方向の前記視界は、前記前方視界を前記第１のカメラに提供するための、前記第１のカメラの視野とアラインされた、前記ロボットデバイスの接続画像ディレクタを介して提供される、

前記第１のカメラによってキャプチャされた画像を、外部オペレータによって見られたときに前記画像の水平線が水平となるように、回転させるためのプログラムコードと、

前記ロボットデバイスの実質的に後ろで発生し、第２のカメラによって見られるジェスチャに基づいて前記ロボットデバイスを制御するためのプログラムコードと

を備え、前記第２のカメラは、前記第１のカメラが向けられている方向の逆の方向を向いている、非一時的なコンピュータ可読媒体。

【請求項１３】

前記プログラムコードは、前記接続画像ディレクタの動きを制御するためのプログラムコードをさらに備える、請求項１２に記載の非一時的なコンピュータ可読媒体。

## 【請求項 14】

前記連接画像ディレクタの前記動きは、少なくとも、ロールすること、チルトすること、パンすること、またはそれらの組み合わせを備える、請求項 13 に記載の非一時的なコンピュータ可読媒体。

## 【請求項 15】

装置であって、

モバイルデバイスを収納するための手段と、ここで、前記収納するための手段は、前記モバイルデバイスの下の表面に対して角度をなして配置される、

前記装置の前方方向の視界を第 1 のカメラに提供するためのの、前記モバイルデバイスの前記第 1 のカメラの視野とアラインされた、画像方向付けするための手段と、ここで、前記モバイルデバイスは、前記第 1 のカメラを介してキャプチャされた画像を、外部オペレータによって見られたときに前記画像の水平線が水平となるように、回転させるためのデローテーションソフトウェアを備える、

前記装置の実質的に後ろで発生し、第 2 のカメラによって見られるジェスチャに基づいて、前記装置に移動を提供するための手段と

を備え、前記第 2 のカメラは、前記第 1 のカメラが向けられている方向の逆の方向を向いている、装置。

## 【請求項 16】

前記画像方向付け手段の動きを制御するための手段をさらに備える、請求項 15 に記載の装置。

## 【請求項 17】

前記画像方向付け手段の前記動きをさらに制御するために、検知するための手段さらに備える、請求項 16 に記載の装置。

## 【請求項 18】

前記画像方向付け手段の前記動きは、ロールすること、チルトすること、パンすること、またはそれらの組み合わせのうちの少なくとも 1 つを備える、請求項 17 に記載の装置。

## 【請求項 19】

前記複数の車輪は、第 1 のセットの車輪および第 2 のセットの車輪を備え、前記第 1 のセットの車輪の直径は、前記第 2 のセットの車輪の直径よりも大きい、請求項 1 に記載のロボットデバイス。