

【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 04 N	5/225	(2006.01)
G 03 B	15/00	(2006.01)
H 04 N	5/222	(2006.01)
H 04 N	5/232	(2006.01)
B 25 J	5/00	(2006.01)

【F I】

H 04 N	5/225	C
G 03 B	15/00	U
H 04 N	5/222	B
H 04 N	5/232	Z
B 25 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連接画像ディレクタと、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】

前記連接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】

前記連接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】

前記連接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】

前記連接画像ディレクタは、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】

前記連接画像ディレクタは、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連接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】

前記連接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】

前記連接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連接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、前記連接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 1 4】

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 1 3 に記載の非一時的なコンピュータ可読媒体。

【請求項 1 5】

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、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 1 6】

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 1 5 に記載の装置。

【請求項 1 7】

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 1 6 に記載の装置。

【請求項 1 8】

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 1 7 に記載の装置。

【請求項 1 9】

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 記載のロボットデバイス。