

【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 1 年 10 月 31 日 (2019.10.31)

【公開番号】特開 2019-155144 (P2019-155144A)

【公開日】令和 1 年 9 月 19 日 (2019.9.19)

【年通号数】公開・登録公報 2019-038

【出願番号】特願 2019-112416 (P2019-112416)

【国際特許分類】

A 6 1 B 5/00 (2006.01)

G 0 5 D 1/02 (2006.01)

A 6 1 B 5/01 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 5/00 1 0 2 C

G 0 5 D 1/02 H

A 6 1 B 5/01 3 5 0

【手続補正書】

【提出日】令和 1 年 9 月 2 日 (2019.9.2)

【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】

画像データを取得する画像データ取得装置と、  
観察対象者との距離に関するデータを測定するレーダー装置と、  
地図に関するマッピングデータを取得するマッピングデータ取得装置と、  
 前記画像データ取得装置、前記レーダー装置、及び、前記マッピングデータ取得装置に  
 接続され、前記画像データ取得装置により取得される画像データ、前記レーダー装置によ  
 り取得される観察対象者との距離に関するデータ、及び、前記マッピングデータ取得装置  
 により取得される地図に関するマッピングデータを処理する情報処理装置と、  
 前記画像データ取得装置、前記レーダー装置、及び、前記マッピングデータ取得装置を  
 支持する支持部材と、  
 前記支持部材、前記画像データ取得装置、前記レーダー装置、及び、前記マッピングデ  
 ータ取得装置を移動させるための移動装置と、を備える自律移動ロボットであって、  
 前記情報処理装置は、前記レーダー装置により取得される観察対象者との距離に関する  
 データに基づいて観察対象者の呼吸又は脈拍に関するデータを取得し、  
 前記マッピングデータにより取得された地図に関するマッピングデータに基づき、前記  
 移動装置が前記観察対象者から所定の距離を保って移動する前記移動装置の移動量を算出  
 し、  
 前記情報処理装置が算出した移動量に応じて前記移動装置が移動する、自律移動ロボッ  
 ト。

【請求項 2】

前記画像データ取得装置が取得した画像データから観測対象者の複数の体の部位の領域  
を抽出し、当該抽出した観察対象者の複数の部位の位置関係に基づき観察対象状態データ  
を作成することを特徴とする請求項 1 に記載の自律移動ロボット。

【請求項 3】

前記マッピングデータ取得装置がレーザーセンサーを有することを特徴とする請求項 1

に記載の自律移動ロボット。

【請求項 4】

前記地図に関するマッピングデータが自己の位置データ及び観察対象者の位置データを含むことを特徴とする請求項 1 に記載の自律移動ロボット。