

【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 4 年 10 月 4 日 (2022.10.4)

【国際公開番号】 WO2022/029971
【出願番号】 特願 2022-541056 (P2022-541056)
【国際特許分類】
G 0 5 D 1/02 (2020.01)
【F I】
G 0 5 D 1/02 J

10

【手続補正書】
【提出日】 令和 4 年 8 月 9 日 (2022.8.9)
【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】

20

自律移動体が乗客コンベアのステップから予め設定された位置に到達した際に前記自律移動体を停止または減速させ、前記自律移動体を前記ステップに乗り込ませるタイミングを制御する制御部、
を備え、

前記制御部は、前記自律移動体が取得した走行面の凹凸に対応した情報のパターンが予め設定されたパターンになった際に前記自律移動体を停止または減速させる自律移動体の制御装置。

【請求項 2】

前記制御部は、前記自律移動体が取得した加速度の情報の振動のパターンを前記走行面の凹凸に対応した情報のパターンとする請求項 1 に記載の自律移動体の制御装置。

30

【請求項 3】

前記制御部は、前記自律移動体の進行方向における加速度の情報の振動のパターンが予め設定されたパターンになった際に前記自律移動体の駆動輪を停止または減速させる請求項 2 に記載の自律移動体の制御装置。

【請求項 4】

前記制御部は、前記自律移動体の鉛直方向における加速度の情報の振動のパターンが予め設定されたパターンになった際に前記自律移動体の駆動輪を停止または減速させる請求項 2 または請求項 3 に記載の自律移動体の制御装置。

【請求項 5】

前記制御部は、前記自律移動体取得した前記走行面までの距離の情報のパターンを前記走行面の凹凸に対応した情報のパターンとする請求項 1 に記載の自律移動体の制御装置。

40

【請求項 6】

前記制御部は、前記自律移動体取得した前記走行面の画像の情報の濃淡パターンを前記走行面の凹凸に対応した情報のパターンとする請求項 1 に記載の自律移動体の制御装置。

【請求項 7】

自律移動体が乗客コンベアのステップから予め設定された位置に到達した際に前記自律移動体を停止または減速させ、前記自律移動体を前記ステップに乗り込ませるタイミングを制御する制御部、

50

を備え、

前記制御部は、前記自律移動体が取得した前記ステップの移動に伴う前記ステップの凹凸に対応した情報の周期を検知し、前記自律移動体の位置と前記ステップの移動に伴う前記ステップの凹凸に対応した情報の周期とから導き出されるタイミングで前記自律移動体が前記ステップに乗り込むタイミングを制御する自律移動体の制御装置。

【請求項 8】

前記制御部は、前記自律移動体の一部における加速度の情報の振動の周期を前記ステップの移動に伴う前記ステップの凹凸に対応した情報の周期とする請求項 7 に記載の自律移動体の制御装置。

【請求項 9】

前記制御部は、前記自律移動体の一部として回転駆動力を発生させない被駆動輪を前記ステップに接触させる請求項 8 に記載の自律移動体の制御装置。

【請求項 10】

前記制御部は、前記自律移動体の一部として伸縮自在な伸縮体の端部を前記ステップに接触させる請求項 8 に記載の自律移動体の制御装置。

【請求項 11】

前記制御部は、前記自律移動体から前記ステップまでの距離の情報の周期を前記ステップの移動に伴う前記ステップの凹凸に対応した情報の周期とする請求項 7 に記載の自律移動体の制御装置。

【請求項 12】

前記制御部は、前記ステップの画像の情報の進行方向の濃淡パターンの周期を前記ステップの移動に伴う前記ステップの凹凸に対応した情報の周期とする請求項 7 に記載の自律移動体の制御装置。

【請求項 13】

自律移動体が乗客コンベアのステップから予め設定された位置に到達した際に前記自律移動体を停止または減速させ、前記自律移動体を前記ステップに乗り込ませるタイミングを制御する制御部、

を備え、

前記制御部は、前記自律移動体が乗客コンベアの前記ステップから予め設定された位置に到達した際に前記自律移動体を停止または減速させた後、前記自律移動体取得した走行面の凹凸に対応した情報のパターンが予め設定されたパターンになった際に前記自律移動体を停止させる自律移動体の制御装置。

【請求項 14】

前記制御部は、前記自律移動体取得した加速度の情報の振動のパターンを前記走行面の凹凸に対応した情報のパターンとする請求項 13 に記載の自律移動体の制御装置。

【請求項 15】

前記制御部は、前記自律移動体取得した前記走行面までの距離の情報のパターンを前記走行面の凹凸に対応した情報のパターンとする請求項 13 に記載の自律移動体の制御装置。

【請求項 16】

前記制御部は、前記自律移動体取得した前記走行面の画像の情報の濃淡パターンを前記走行面の凹凸に対応した情報のパターンとする請求項 13 に記載の自律移動体の制御装置。

【請求項 17】

外郭をなす本体と、

前記本体に設けられ、回転駆動力を発生させる駆動輪と、

前記本体に設けられ、回転駆動力を発生させない被駆動輪と、

前記本体に設けられ、前記駆動輪を回転させることで、前記本体の移動を制御する請求項 1 から請求項 16 のいずれか一項に記載の制御装置と、
を備えた自律移動体。

【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】

本開示に係る自律移動体の制御装置は、自律移動体が乗客コンベアのステップから予め設定された位置に到達した際に前記自律移動体を停止または減速させ、前記自律移動体を前記ステップに乗り込ませるタイミングを制御する制御部、を備え、前記制御部は、前記自律移動体が取得した走行面の凹凸に対応した情報のパターンが予め設定されたパターンになった際に前記自律移動体を停止または減速させる。

10

また、本開示に係る自律移動体の制御装置は、自律移動体が乗客コンベアのステップから予め設定された位置に到達した際に前記自律移動体を停止または減速させ、前記自律移動体を前記ステップに乗り込ませるタイミングを制御する制御部、を備え、

前記制御部は、前記自律移動体が取得した前記ステップの移動に伴う前記ステップの凹凸に対応した情報の周期を検知し、前記自律移動体の位置と前記ステップの移動に伴う前記ステップの凹凸に対応した情報の周期とから導き出されるタイミングで前記自律移動体が前記ステップに乗り込むタイミングを制御する。

また、本開示に係る自律移動体の制御装置は、自律移動体が乗客コンベアのステップから予め設定された位置に到達した際に前記自律移動体を停止または減速させ、前記自律移動体を前記ステップに乗り込ませるタイミングを制御する制御部、を備え、

20

前記制御部は、前記自律移動体が乗客コンベアの前記ステップから予め設定された位置に到達した際に前記自律移動体を停止または減速させた後、前記自律移動体が取得した走行面の凹凸に対応した情報のパターンが予め設定されたパターンになった際に前記自律移動体を停止させる。

30

40

50