【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】平成17年10月27日(2005.10.27)

【公開番号】特開2001-265437(P2001-265437A)
【公開日】平成13年9月28日(2001.9.28)
【出願番号】特願2000-74626(P2000-74626)
【国際特許分類第７版】
　Ｇ０５Ｄ　1/02
【ＦＩ】
　Ｇ０５Ｄ　1/02　L
　Ｇ０５Ｄ　1/02　H

【手続補正書】
【提出日】平成17年7月7日(2005.7.7)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】特許請求の範囲
【補正方法】変更
【補正の内容】
【特許請求の範囲】
【請求項１】
所定の作業を行う移動体が指定された範囲を隈なく作業できるように、当該移動体を適切な間隔をおいて往復させる制御を行う移動体制御装置であって、前記移動体の走行を操作し当該移動体の位置と向きとを変更させる位置・方向制御手段と、移動領域の設定を開始する領域設定手段と、移動領域の設定を終了する設定終了手段と、移動領域設定開始時における移動体の位置と向きを記憶する開始状態記憶手段と、領域設定終了時の移動体の位置と向きを記憶する終了状態記憶手段と、領域設定開始時の移動体の位置と向きと、領域設定終了時の移動体の位置と向きとの関係に基づいて作業領域と移動体の往復の間隔を決定する往復間隔決定手段とを備えることを特徴とする移動体制御装置。
【請求項２】
前記往復間隔決定手段は、領域設定開始時の移動体の向きと領域設定終了時の移動体の向きとが同じ場合は走行レーン数が奇数になるように往復間隔を決定し、領域設定開始時の移動体の向きと領域設定終了時の移動体の向きとが反対の場合は走行レーン数が偶数になるように往復間隔を決定する請求項１に記載の移動体制御装置。
【請求項３】
前記往復間隔決定手段は、領域設定開始時の移動体の向きと領域設定終了時の移動体の向きとの角度差がおよそ９０度である場合は、走行レーン数が奇数になるか偶数になるかに関わらず、作業残りが生じない範囲で出来るだけ往復間隔を大きくすることにより、走行レーン数が最小になるように往復間隔を決定する請求項１に記載の移動体制御装置。
【請求項４】
所定の作業を行う作業部を備えた移動体が指定された範囲を隈なく作業できるように、当該移動体を適切な間隔をおいて往復させる制御を行う移動体制御装置であって、
前記移動体の走行を操作し当該移動体の位置と向きとを変更させる位置・方向制御手段と、
移動領域の設定を開始する領域設定手段と、
移動領域の設定を終了する設定終了手段と、
移動領域設定開始時における移動体の位置と向きを記憶する開始状態記憶手段と、
領域設定終了時の移動体の位置と向きを記憶する終了状態記憶手段と、
前記移動領域設定開始時から前記領域設定終了時までの移動体の移動方向をジグザグ走

行の横移動方向として設定し、当該移動における移動距離に作業部の幅を加算した値を作業領域の幅として設定し、縦方向の障害物の直前までの距離を作業領域の長さとして設定することが可能である移動体制御装置。

【請求項５】

所定の作業を行う移動体が指定された範囲を隈なく作業できるように、当該移動体を適切な間隔をおいて往復させるジグザグ走行の制御を行う移動体の制御装置であって、

前記移動体の走行を操作し当該移動体の位置と向きとを変更させる位置・方向制御手段と、

移動領域の設定を開始する領域設定手段と、

移動領域の設定を終了する設定終了手段と、

ジグザグ走行の横移動方向を指定する手段と、

左右の壁までの距離を測定し、該測定した結果に基づいて遠い方の壁に向かう方向を横移動方向に設定する手段とを備えた移動体制御装置。