

【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2部門第3区分
【発行日】令和6年6月19日(2024.6.19)

【国際公開番号】WO2023/054535
【出願番号】特願2023-551815(P2023-551815)

【国際特許分類】
B 2 5 J 9/22(2006.01)

【FI】
B 2 5 J 9/22 Z

10

【手続補正書】
【提出日】令和6年3月27日(2024.3.27)

【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

記憶部に記録されたロボットを制御する複数の制御プログラムから、第1ロボットを制御する第1制御プログラムの候補の適否を推定する制御部を備え、

前記制御部は、

前記第1ロボットの作業環境を示す第1環境情報を取得し、

前記第1制御プログラムを実行する環境を示す第2環境情報を取得し、

前記第1環境情報と前記第2環境情報との類似度に基づき、第1制御プログラムの候補の適否を推定する、情報処理装置。

【請求項2】

前記制御部は、ユーザが前記候補を選択した際に、前記候補の適否を推定する、請求項1に記載の情報処理装置。

30

【請求項3】

前記制御部は、前記候補の推定結果に基づき、ユーザの制御プログラムの選択不備を推定する、請求項1に記載の情報処理装置。

【請求項4】

前記制御部は、前記候補の推定結果に基づき、前記作業環境の環境不備を推定する、請求項1に記載の情報処理装置。

【請求項5】

前記制御部は、前記環境不備として、前記第1ロボットの周辺に準備すべき物体の不足若しくは過剰、前記物体の配置の違い、又は前記物体の属性情報の違いを検出する、請求項4に記載の情報処理装置。

40

【請求項6】

前記制御部は、前記類似度に基づき、不備の種別を推定する、請求項1に記載の情報処理装置。

【請求項7】

前記制御部は、

前記候補の使用状況を示す使用情報を取得し、

前記類似度および前記使用情報に基づき、前記候補の適否を推定する、請求項1に記載の情報処理装置。

【請求項8】

前記制御部は、前記第1ロボットに実行させる第1制御プログラムが決定したときに、

50

前記第 1 ロボットの制御が実行される環境を示す第 3 環境情報を、前記第 1 制御プログラムと関連づけて前記記憶部に記録させる、請求項 1 に記載の情報処理装置。

【請求項 9】

前記制御部は、前記第 3 環境情報に基づき、前記候補の適否の判断基準を修正する、請求項 8 に記載の情報処理装置。

【請求項 10】

前記制御部は、前記作業環境に存在する物体の位置に関する情報に基づいて、環境不備又は選択不備を検出する、請求項 1 に記載の情報処理装置。

【請求項 11】

前記作業環境に存在する物体は、前記作業環境に配置されている周辺機器を含む、請求項 1 に記載の情報処理装置。 10

【請求項 12】

前記制御部は、前記作業環境に存在する物体の属性情報に関する情報について類似度を算出する、請求項 8 に記載の情報処理装置。

【請求項 13】

請求項 1 から 12 までのいずれか一項に記載の情報処理装置において適切な状態であると判定されて出力された制御プログラムを実行して前記ロボットを制御するロボットコントローラ。

【請求項 14】

請求項 1 から 12 までのいずれか一項に記載の情報処理装置と、請求項 13 に記載のロボットコントローラと、前記ロボットとを備える、ロボット制御システム。 20

【請求項 15】

情報処理装置に記録されたロボットを制御する複数の制御プログラムから、第 1 ロボットを制御する第 1 制御プログラムの候補の適否を推定する情報処理装置が、前記第 1 ロボットの作業環境を示す第 1 環境情報を取得することと、

前記情報処理装置が、前記第 1 制御プログラムを実行する環境を示す第 2 環境情報を取得することと、

前記情報処理装置が、前記第 1 環境情報と前記第 2 環境情報との類似度に基づき、第 1 制御プログラムの候補の適否を推定することを含む、情報処理方法。

30

40

50