

【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 5 区分

【発行日】平成23年1月6日(2011.1.6)

【公表番号】特表2010-509127(P2010-509127A)

【公表日】平成22年3月25日(2010.3.25)

【年通号数】公開・登録公報2010-012

【出願番号】特願2009-536342(P2009-536342)

【国際特許分類】

**B 6 0 R 21/00 (2006.01)**

【F I】

B 6 0 R 21/00 6 2 4 G

【手続補正書】

【提出日】平成22年11月11日(2010.11.11)

【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】

単一の無限軌道が装着されたフレームを備え、環境内で移動可能な車両本体と、  
前記車両本体に連結され、選択的に前記車両本体から外側の方向に直線的に延出し、前記車両本体に向かって内側の方向に少なくとも部分的に直線的に引っ込めるように構成された付属器と、

前記付属器に連結され、車両フレームの直近領域から遠隔の位置で前記環境を感知するように構成されたセンサとを備える、無人地上ロボット車両。

【請求項 2】

前記センサが、遠位端のところで前記付属器に配置された、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 3】

前記センサが、前記付属器に取外し可能に取付け可能である、請求項 2 に記載のシステム。

【請求項 4】

前記センサが、カメラ、化学センサ、光センサ、力センサおよびこれらのいずれかの組み合わせから成る群から選択されるタイプのセンサであることを備える、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 5】

前記付属器が、前記車両本体の移動の線に対して実質的に前方に直線的に延出するように構成された、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 6】

前記付属器が、前記車両本体の移動の線に対して実質的に側方に直線的に延出するように構成された、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 7】

前記付属器が、前記付属器の遠位端の付近に配置されたマニピュレータをさらに備える、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 8】

前記付属器が光ファイバをさらに備える、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 9】

前記付属器が引っ込められたときに、前記光ファイバを巻きつけるためのリールを前記付属器がさらに備える、請求項 8 に記載のシステム。

【請求項 10】

前記付属器が可撓性であり非自己支持型であり、前記車両本体から直線的に延びるときに地表面に沿って摺動するようになっている、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 11】

前記付属器が剛性であり自己支持型である、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 12】

単一の無限軌道が装着されたフレームを備え、付属器に連結されたセンサを有する、直線的に延出可能かつ引っ込め可能な付属器を有する無人地上ロボット車両を使用して環境において遠隔感知する方法であって、

前記環境内の第 1 の点に前記無人地上ロボット車両を配置するステップと、

前記付属器の遠位端を前記環境内の第 2 の点に配置するように、前記無人地上ロボット車両から前記付属器を直線的に延出するステップであって、前記第 2 の点の前記第 1 の点から離されているステップと、

前記付属器を介して前記第 2 の点で前記環境に関するセンサデータを集めるステップと

、

前記付属器を引っ込めさせるステップとを含む方法。

【請求項 13】

ペイロードを前記付属器の前記遠位端に取外し可能に取り付けるステップをさらに含む、請求項 12 に記載の方法。

【請求項 14】

前記センサデータに基づいて前記無人ロボット車両の移動を制御するステップをさらに含む、請求項 12 に記載の方法。

【請求項 15】

追加の無人地上車両から受けた追加のセンサデータを前記センサデータと組み合わせるステップをさらに含む、請求項 12 に記載の方法。