

【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】平成26年8月21日(2014.8.21)

【公開番号】特開2013-31897(P2013-31897A)
【公開日】平成25年2月14日(2013.2.14)
【年通号数】公開・登録公報2013-008
【出願番号】特願2011-168923(P2011-168923)
【国際特許分類】

B 2 5 J 13/00 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 13/00 Z

【手続補正書】

【提出日】平成26年7月9日(2014.7.9)

【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】

所定の物体を自律的に探索するロボットに探索させる探索範囲がユーザにより指定されたことに対応して、前記探索範囲を特定するために用いられる特定情報を生成する生成部と、

前記特定情報を用いて、前記ロボットに前記探索範囲を探索させる探索制御部とを含む制御装置。

【請求項 2】

前記生成部は、前記ロボットに探索させる物体の属するカテゴリが前記ユーザにより指定されたことに対応して、前記カテゴリを表すカテゴリ情報も生成し、

前記探索制御部は、前記カテゴリ情報も用いて、前記ロボットに、前記カテゴリに属する前記物体を、前記探索範囲で探索させる

請求項 1 に記載の制御装置。

【請求項 3】

前記生成部は、前記ロボットの周囲を撮像して得られる撮像画像を用いて、前記ユーザにより前記探索範囲が指定されたことに対応して、前記特定情報を生成する

請求項 2 に記載の制御装置。

【請求項 4】

前記生成部は、前記ロボットが移動する空間の空間図を用いて、前記ユーザにより前記探索範囲が指定されたことに対応して、前記特定情報を生成する

請求項 2 に記載の制御装置。

【請求項 5】

前記生成部は、前記ユーザの発話により前記探索範囲が指定されたことに対応して、前記ユーザの発話を音声認識して得られる前記特定情報を生成する

請求項 2 に記載の制御装置。

【請求項 6】

前記生成部は、前記ユーザの身振りにより前記探索範囲が指定されたことに対応して、前記ユーザの身振りを認識して得られる前記特定情報を生成する

請求項 2 に記載の制御装置。

【請求項 7】

前記探索制御部は、前記特定情報を、前記ロボットに送信することにより、前記ロボットに前記探索範囲を探索させる

請求項 1 乃至請求項 6 に記載の制御装置。

【請求項 8】

制御装置の制御方法において、

前記制御装置による、

所定の物体を自律的に探索するロボットに探索させる探索範囲がユーザにより指定されたことに対応して、前記探索範囲を特定するために用いられる特定情報を生成する生成ステップと、

前記特定情報を用いて、前記ロボットに前記探索範囲を探索させる探索制御ステップと

を含む制御方法。

【請求項 9】

コンピュータを、

所定の物体を自律的に探索するロボットに探索させる探索範囲がユーザにより指定されたことに対応して、前記探索範囲を特定するために用いられる特定情報を生成する生成部と、

前記特定情報を用いて、前記ロボットに前記探索範囲を探索させる探索制御部として機能させるためのプログラム。

【請求項 10】

自律型のロボットと、前記ロボットを制御する制御装置とにより構成されるロボット制御システムにおいて、

前記制御装置は、

所定の物体を自律的に探索するロボットに探索させる探索範囲がユーザにより指定されたことに対応して、前記探索範囲を特定するために用いられる特定情報を生成する生成部と、

前記特定情報を、前記ロボットに送信する送信部と

を含み、

前記ロボットは、

前記制御装置からの前記特定情報を受信する受信部と、

受信した前記特定情報に基づいて、前記探索範囲を特定する特定部と、

前記ロボットに前記探索範囲を探索させよう駆動される駆動部と

を含むロボット制御システム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0414

【補正方法】削除

【補正の内容】