

【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 1 部門第 2 区分
 【発行日】令和 1 年 6 月 6 日 (2019.6.6)

【公開番号】特開 2018-192308 (P2018-192308A)
 【公開日】平成 30 年 12 月 6 日 (2018.12.6)
 【年通号数】公開・登録公報 2018-047
 【出願番号】特願 2018-166623 (P2018-166623)
 【国際特許分類】

A 4 7 L 11/24 (2006.01)

A 4 7 L 9/28 (2006.01)

【F I】

A 4 7 L 11/24

A 4 7 L 9/28 E

【手続補正書】

【提出日】平成 31 年 4 月 22 日 (2019.4.22)

【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】

移動式床清掃ロボットを作動させる方法であって、

前記ロボットを部屋の床面に沿って移動させて該ロボットに清掃パッドを該床面に沿って移動させ、

一以上のセンサによって前記部屋の少なくとも一つの特徴をとらえ、

前記部屋の前記少なくとも一つの特徴を、前記ロボットのコントローラがアクセス可能なマップ上に表し、

前記マップ上に表した前記部屋の前記少なくとも一つの特徴の該マップ上の位置に基づいて、液体塗布距離より長い一定距離だけ該部屋の該少なくとも一つの特徴から離れた前記床面上に前記ロボットを位置決めし、

塗布される液体が前記部屋の前記少なくとも一つの特徴に接触しないように、前記コントローラが実行する操作によって、前記清掃パッドの前方であり前記ロボットの前面の前方である、水平成分を有する方向に向けて、該部屋の該少なくとも一つの特徴の前記マップ上の位置の近傍の前記床面上の区域に液体を塗布する、
方法。

【請求項 2】

前記部屋の前記少なくとも一つの特徴は床張りの変化を含む、
請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記一定距離は前記ロボットの噴霧器の噴霧領域に基づいている、
請求項 1 に記載の方法。

【請求項 4】

前記ロボットを位置決めすることは、該ロボットの噴霧器の噴霧領域に基づいて前記部屋の前記少なくとも一つの特徴に対して該ロボットの向きを合わせることを含む、
請求項 1 に記載の方法。

【請求項 5】

液体が塗布された区域を前記マップ上に表すことを更に含む、

請求項 1 に記載の方法。

【請求項 6】

前記床面に塗布される液体の体積流量は前記清掃パッドの湿り度合いに基づいている、
請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

前記ロボットの前記清掃パッドを塗布された液体上を通過するように動かし、該清掃パ
ッドが通過した床面の区域を前記マップ上に表すことを更に含む、
請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

前記一以上のセンサは一以上の測距レーザを含む、
請求項 1 に記載の方法。

【請求項 9】

前記マップは前記ロボットの外部のストレージ媒体に記憶され、該ロボットは該ストレ
ージ媒体と無線通信するよう構成されている、
請求項 1 に記載の方法。

【請求項 10】

前記ロボットは、前記マップを構築するために、前記一以上のセンサによりとらえられ
た前記部屋の前記特徴に関する情報を前記ストレージ媒体に送信するよう構成されている
、

請求項 9 に記載の方法。