

請求の範囲

- [請求項1] 情報を検知する第1センサ、および情報を送信する第1通信手段を備え、室内のいずれかに設けられた複数のセンサ装置と、
- 情報を検知する第2センサ、情報を送受信する第2通信手段、および前記室内を移動可能な移動手段を備えたロボットと、
- 情報を送受信する第3通信手段を備え、前記複数のセンサ装置が備える前記第1センサの検知情報、および前記ロボットが備える前記第2センサの検知情報に基づいて、移動体の行動を検知するサーバと、
- ユーザが前記複数のセンサ装置が設けられている位置を画面上で入力するのを受け付けるインタフェース装置と、
- を備えることを特徴とする行動検知システム。
- [請求項2] 前記ロボットは、
- 前記室内の地図情報を記憶した記憶手段を備え、
- 前記第1センサの検知情報、および前記第2センサの検知情報に基づいて、移動体の行動を検知し、異常状態と診断した場合、前記地図情報における異常を検知した座標に自身を移動させて、当該異常を診断すること、
- を特徴とする請求項1に記載の行動検知システム。
- [請求項3] 前記複数のセンサ装置は、
- 家電機器であり、
- 前記ロボットは、
- 前記家電機器の操作情報を受信すること、
- を特徴とする請求項2に記載の行動検知システム。
- [請求項4] 前記ロボットは、
- 自身が移動した空間の幾何情報を検知するための位置センサを備え、
- 、
- 前記ロボットの記憶手段は、
- 前記複数のセンサ装置が設けられている位置を記憶しているとともに

に、自身が移動した空間の幾何情報と前記複数のセンサ装置が設けられている位置との対応関係を前記地図情報として記憶していること、
を特徴とする請求項 3 に記載の行動検知システム。

[請求項5]

前記ロボットの記憶手段は、
複数のセンサ装置が設けられている位置を、自身が前記位置センサによって検知した空間の座標系で表現された位置情報として記憶していること、
を特徴とする請求項 4 に記載の行動検知システム。

[請求項6]

前記ロボットは、
前記第 2 センサによって情報を検知すると、検知した前記情報を前記記憶手段に保持し、現在の情報と前記記憶手段に保持された過去の情報とを比較することで、異常状態を診断すること、
を特徴とする請求項 5 に記載の行動検知システム。

[請求項7]

前記ロボットは、
異常の詳細を診断するセンサと、
外部と通信する外部通信手段とを備え、
異常を確定した場合、前記外部通信手段により、確定した異常情報を外部へ送信すること、
を特徴とする請求項 6 に記載の行動検知システム。

[請求項8]

情報を検知する第 1 センサ、および情報を送信する第 1 通信手段を備え、室内のいずれかに設けられた複数のセンサ装置と、
情報を検知する第 2 センサ、情報を送受信する第 2 通信手段、および前記室内を移動可能な移動手段を備えたロボットと、
情報を送受信する第 3 通信手段を備え、前記複数のセンサ装置が備える前記第 1 センサの検知情報、および前記ロボットが備える前記第 2 センサの検知情報に基づいて、移動体の行動を検知するサーバと、
通信可能に接続されており、
ユーザが前記複数のセンサ装置が設けられている位置を画面上で入

力するのを受け付けること、

を特徴とするインタフェース装置。

[請求項9]

情報を検知する第1センサ、および情報を送信する第1通信手段を備え、室内のいずれかに設けられた複数のセンサ装置と通信可能に接続されており、

情報を検知する第2センサ、情報を送受信する第2通信手段、および前記室内を移動可能な移動手段を備えたロボットであって、

前記ロボットは、

情報を送受信する第3通信手段を備え、前記複数のセンサ装置が備える前記第1センサの検知情報、および前記ロボットが備える前記第2センサの検知情報に基づいて、移動体の行動を検知するサーバと、

ユーザが前記複数のセンサ装置が設けられている位置を画面上で入力するのを受け付けるインタフェース装置とも通信可能に接続されていること、

を特徴とするロボット。