

说明书

地面清洁设备的控制方法、控制装置以及地面清洁设备

本公开要求于 2023 年 3 月 29 日提交中国专利局、申请号为 202310322897.9、发明名称为“地面清洁设备的控制方法、控制装置以及地面清洁设备”的中国专利申请的优先权，其全部内容通过引用结合在本公开中。

技术领域

本公开涉及地面清洁设备技术领域，尤其涉及一种地面清洁设备的控制方法、控制装置以及地面清洁设备。

10 背景技术

随着科技的进步和经济的发展，地面清洁设备逐渐走进了人们的家庭中，地板上累积的灰尘杂物都可以通过地面清洁设备进行清洁，解放了人们的双手。

相关技术中，地面清洁设备在需要执行地面清洁工作时，需要从基站中出站并移动到清洁位置。为了使地面清洁设备的清洁件在清洁地面时具有一定的润湿度，地面清洁设备在出站前需要对清洁件进行长时间润湿，润湿后再移动至清洁位置执行清洁工作，导致出站准备时间过长，用户的体验不佳。

发明内容

20 （一）要解决的技术问题

本公开要解决的技术问题是解决现有的地面清洁设备在需要执行地面清洁工作时，需要从基站中出站并移动到清洁位置，为了使地面清洁设备的清洁件在清洁地面时具有一定的润湿度，地面清洁设备在出站前需要对清洁件进行长时间润湿，润湿后再移动至清洁位置执行清洁工作，导致出站准备时间过长，用户的体验不佳的问题。

（二）技术方案

为了解决上述技术问题，本公开提供了一种地面清洁设备的控制方法、控制装置以及地面清洁设备。

第一方面，本公开实施例提供了一种地面清洁设备的控制方法，包括：

- 5 获取地面清洁指令；
 控制所述地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水。
 可选地，所述控制所述地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水之前，还包括：
10 基于所述地面清洁指令，控制地面清洁设备的清洁件在基站中进水达到第一预设时间或第一预设水量。
 可选地，所述获取地面清洁指令之前，还包括：
 控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水。
 可选地，控制所述地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水之前，还包括：
15 确定所述地面清洁设备的当前状态满足返回基站条件，控制所述地面清洁设备返回基站并控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水。
 可选地，所述控制所述地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水，包括：
20 在运动至清洁位置过程中控制所述地面清洁设备的清洁件沿第一方向和/或第二方向旋转，以及控制向所述地面清洁设备的清洁件进水；
 其中，所述第一方向和第二方向为相反的旋转方向。
 可选地，还包括：
 确定向所述地面清洁设备的清洁件进水满足预设条件，停止向所述地面清洁设备的清洁件进水。
25 可选地，所述确定所述地面清洁设备的清洁件进水满足预设条件，停止向所述地面清洁设备的清洁件进水，包括：
 确定所述地面清洁设备到达清洁位置，停止向所述地面清洁设备的清洁件进水。
30 可选地，所述确定所述地面清洁设备的清洁件进水满足预设条件，

停止向所述地面清洁设备的清洁件进水，包括：

确定所述地面清洁设备的清洁件进水达到第二预设时间或第二预设水量，停止向所述地面清洁设备的清洁件进水。

可选地，在基于所述地面清洁指令，控制地面清洁设备的清洁件在基站中进水达到第一预设时间或第一预设水量，还包括：

控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水。

第二方面，本公开实施例还提供了一种地面清洁设备的控制装置，包括：

指令获取模块，用于获取地面清洁指令；

控制模块，用于控制所述地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中继续向地面清洁设备的清洁件进水。

第三方面，本公开实施例还提供了一种计算机可读存储介质，所述计算机可读存储介质存储程序或指令；所述程序或指令使计算机执行如第一方面任一项所述地面清洁设备的控制方法的步骤。

第四方面，本公开实施例还提供了一种地面清洁设备，包括处理器和存储器，所述处理器通过调用所述存储器存储的程序或指令，执行如第一方面任一项所述地面清洁设备的控制方法的步骤。

（三）有益效果

本公开实施例提供的上述技术方案与现有技术相比具有如下优点：

本公开实施例提供的地面清洁设备的控制方法，获取地面清洁指令；控制地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中继续向地面清洁设备的清洁件进水。本公开在获取地面清洁指令后，控制地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水，提高地面清洁设备的清洁件的润湿度，改善了地面清洁设备的清洁效果。相比于现有技术中在基站中浸润清洁件之后再出站进行清洁的方式，由于本公开提供的地面清洁设备的控制方法在控制地面清洁设备运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水，因此可以减小地面清洁设备在基站内进水浸润的准备时间，在获取地面清洁指令后，可以实现快速出基站，提高了地面清洁设备的工作效率。

应当理解的是，以上的一般描述和后文的细节描述仅是示例性和解释性的，并不能限制本公开。

附图说明

此处的附图被并入说明书中并构成本说明书的一部分，示出了符合本公开的实施例，并与说明书一起用于解释本公开的原理。

为了更清楚地说明本公开实施例或现有技术中的技术方案，下面将对实施例或现有技术描述中所需要使用的附图作简单地介绍，显而易见地，对于本领域普通技术人员而言，在不付出创造性劳动性的前提下，还可以根据这些附图获得其他的附图。

图 1 为本公开实施例提供的一种地面清洁设备的控制方法的流程图示意图；

图 2 为本公开实施例提供的一种地面清洁设备的控制方法的具体流程图示意图；

图 3 为本公开实施例提供的一种地面清洁设备的控制装置的结构示意图；

图 4 为本公开实施例提供的一种地面清洁设备的结构示意图。

具体实施方式

为使本公开实施例的目的、技术方案和优点更加清楚，下面将对本公开实施例中的技术方案进行清楚、完整地描述，显然，所描述的实施例是本公开的一部分实施例，而不是全部的实施例。基于本公开中的实施例，本领域普通技术人员在没有做出创造性劳动的前提下所获得的所有其他实施例，都属于本公开保护的范围。

相关技术中，地面清洁设备在需要执行地面清洁工作时，需要从基站中出站并移动到清洁位置。为了使地面清洁设备的清洁件在清洁地面时具有一定的润湿度，地面清洁设备在出站前需要对清洁件进行长时间润湿，润湿后再移动至清洁位置执行清洁工作，导致出站准备时间过长，用户的体验不佳。

为了解决上述问题，本公开实施例提供了一种地面清洁设备的控制方法。图 1 为本公开实施例提供的一种地面清洁设备的清洗方法的

流程图。地面清洁设备的控制方法可以应用于需要对地面进行清洁的应用场景，本方法可以由本公开实施例提供的地面清洁设备的控制装置来执行，该地面清洁设备的控制装置可以采用软件和/或硬件的方式实现。图 1 为本公开实施例提供的一种地面清洁设备的控制方法的流程图。如图 1 所示，该方法包括以下步骤：

S101、获取地面清洁指令。

具体地，地面清洁指令例如可以由地面清洁设备发送，也可以由与地面清洁设备通信连接的终端设备发出，本公开实施例对地面清洁指令的发送方不作限定。

10 S102、控制地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中继续向地面清洁设备的清洁件进水。

由于地面清洁设备的基站与清洁位置之间有一定的距离，需要控制地面清洁设备从基站的容纳腔中出站，并移动至清洁位置。由于干燥的清洁件对地面的清洁效果较差，地面清洁设备的清洁件需要保持润湿状态才能对地面进行清洁，因此本公开实施例控制地面清洁设备在向清洁位置移动的过程中，向清洁件中进水，润湿地面清洁设备的清洁件，提高地面清洁设备的清洁件的润湿度，因此可以缩短地面清洁设备在基站内进水浸润的准备时间，实现了快速出站，提高了地面清洁设备的工作效率，也利用浸润后的清洁件提高了地面清洁设备的清洁效果。

20 本公开实施例在获取地面清洁指令后，控制地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水，提高地面清洁设备的清洁件的润湿度，改善了地面清洁设备的清洁效果。相比于现有技术中在基站中浸润清洁件之后再出站进行清洁的方式，由于本公开实施例提供的地面清洁设备的控制方法在控制地面清洁设备运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水，因此可以减小地面清洁设备在基站内进水浸润的准备时间，在获取地面清洁指令后，可以实现快速出基站，提高了地面清洁设备的工作效率。

30 可选地，控制地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水之前，还包括：

基于地面清洁指令，控制向地面清洁设备的清洁件在基站进水第一预设时间或第一预设水量。

具体地，地面清洁设备在将上一个地面清洁工作完成后回到基站。基站形成的容纳腔用于容纳地面清洁设备，地面清洁设备在容纳腔中可以实现充电、补液以及清洁件的清洗等工作步骤，并且地面清洁设备在基站中等待下一个地面清洁工作对应的地面清洁指令。

由于干燥的清洁件对地面的清洁效果较差，因此需要地面清洁设备的清洁件具有一定的润湿度后，从基站的容纳腔中移出，并运动至清洁位置执行地面清洁操作。因此，本公开实施例在获取地面清洁指令后，可以控制地面清洁设备的清洁件例如拖布在基站中进水第一预设时间，对地面清洁设备的清洁件进行润湿。也可以在获取地面清洁指令后，控制地面清洁设备的清洁件在基站中进水达到第一预设水量，对地面清洁设备的清洁件进行一定程度的润湿。进水达到第一预设时间或进水达到第一预设水量时，地面清洁设备的清洁件的含水量例如能够使地面清洁设备达到良好的清洁效果。由此，通过向基站中进水第一预设时间或第一预设水量，可以减小地面清洁设备在基站内进水浸润的准备时间，在获取地面清洁指令后，可以实现快速出基站，提高了地面清洁设备的工作效率，并且润湿后的清洁件对地面的清洁能力更好，改善了地面清洁设备对地面的清洁效果。

需要说明的是，第一预设时间或第一预设水量的具体数值可以根据地面清洁设备的实际使用情况进行设置，本公开实施例对此不作限定。

可选地，获取地面清洁指令之前，还包括：

控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水。

具体地，由于在向地面清洁设备的清洁件进水时，需要消耗地面清洁设备的溶液容纳装置中的水，因此可以在获取地面清洁指令之前，先控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水，使地面清洁设备的溶液容纳装置中的水量满足地面清洁设备运动至清洁位置的过程中，润湿清洁件所需的水量。通过向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水，避免地面清洁设备运动至清洁位置的过程中向清洁件进水时，由于地

面清洁设备的溶液容纳装置中水量不足，导致清洁件的润湿程度不足，影响地面清洁设备的清洁效果的问题。在获取地面清洁设备指令后，地面清洁设备可以直接运动至清洁位置，无需等待地面清洁设备的溶液容纳装置进水完成后才能开始运动，缩短了地面清洁设备的等待时间，提高了地面清洁设备的工作效率。

可选地，地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水之前，还包括：

确定地面清洁设备的当前状态满足返回基站条件，控制地面清洁设备返回基站并控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水。

示例性地，当地面清洁设备进行地面清洁工作时，随着地面清洁工作的进行，地面清洁设备的清洁件的含水率会逐渐下降，并且地面清洁设备的溶液容纳装置中的水量不足，无法继续浸润清洁件时，可以控制地面清洁设备返回基站，控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水，以使地面清洁设备的溶液容纳装置中在后续的地面清洁工作中能够继续浸润清洁件。

可选地，控制地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水，包括：

在运动至清洁位置过程中控制地面清洁设备的清洁件沿第一方向和/或第二方向旋转，以及控制向地面清洁设备的清洁件进水；

其中，第一方向和第二方向为相反的旋转方向。

具体地，在地面清洁设备离开基站之前，向地面清洁设备的清洁件进水第一预设时间时，对地面清洁设备的清洁件的浸润程度有限，因此在地面清洁设备离开基站向清洁位置移动时，需要继续对清洁件进水，以提高地面清洁设备的清洁件的润湿度。在地面清洁设备向清洁位置移动的过程中，地面清洁设备的清洁件并未与地面直接接触执行地面清洁工作，而是处于悬停状态，与地面相距一定的距离，此时地面清洁设备的清洁件可以沿第一方向和/或第二方向旋转，第一方向例如可以为顺时针方向，第二方向例如可以为逆时针方向，并且地面清洁设备的溶液容纳装置继续向地面清洁设备的清洁件进水，利用清洁件沿第一方向和/或第二方向的旋转使水能够充分均匀地浸润清洁

件，避免了水集中分布于地面清洁设备的清洁件的单一位置，而其它位置浸润度较差的问题，提高了清洁件的浸润均匀性。

可选地，地面清洁设备的控制方法还包括：

确定向地面清洁设备的清洁件进水满足预设条件，停止向地面清洁设备的清洁件进水。

具体地，由于地面清洁设备的清洁件具有一定的饱和吸水量，向地面清洁设备的清洁件进水超过一定量时，地面清洁设备的清洁件也无法继续吸水提高润湿度。因此可以在地面清洁设备的清洁件满足预设条件时，不再向地面清洁设备的清洁件中进水，在实现对地面清洁设备的清洁件浸润的情况下，也避免了水的浪费，节约了能耗。

可选地，确定地面清洁设备的清洁件进水满足预设条件，停止向地面清洁设备的清洁件进水，包括：

确定地面清洁设备到达清洁位置，停止向地面清洁设备的清洁件进水。

具体地，当地面清洁设备到达清洁位置时，地面清洁设备的溶液容纳装置不再向地面清洁设备的清洁件中进水，控制地面清洁设备的清洁件下降与地面接触，开始执行地面清洁的工作。

可选地，确定地面清洁设备的清洁件进水满足预设条件，停止向地面清洁设备的清洁件进水，包括：

确定地面清洁设备的清洁件进水达到第二预设时间或第二预设水量，停止向地面清洁设备的清洁件进水。

具体地，在地面清洁设备向清洁位置移动的过程中，控制向清洁件中进水达到第二预设时间或第二预设水量，示例性地，进水达到第二预设时间时或进水达到第二预设水量时，地面清洁设备的清洁件的含水量例如能够使地面清洁设备达到良好的清洁效果，再向地面清洁设备的清洁件进水也无法继续提高地面清洁设备的清洁能力，即使在地面清洁设备未达到清洁位置时，也控制不再向地面清洁设备的清洁件进水。由此，可以避免持续向地面清洁设备的清洁件进水造成水的浪费，在地面清洁设备的清洁件实现浸润的情况下，节约了能耗。

可选地，在基于地面清洁指令，控制地面清洁设备的清洁件在基

站中进水达到第一预设时间或第一预设水量，还包括：

控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水。

具体地，在获取地面清洁指令后，向地面清洁设备的清洁件进水第一预设时间或第一预设水量的过程中，由于地面清洁设备的溶液容纳装置在向地面清洁设备的清洁件中不断补水，地面清洁设备的溶液容纳装置中的水量不断下降，为了保证地面清洁设备的溶液容纳装置中存有一定量的水，可以控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水，使地面清洁设备的溶液容纳装置中有足够的水量向地面清洁设备的清洁件中补水，避免地面清洁设备的溶液容纳装置中水量消耗完后再向其中补水，造成地面清洁设备等待进水的时间过长的问題，提高了地面清洁设备的清洁效率。也保证了地面清洁设备出站后，地面清洁设备的溶液容纳装置中有足够的水量向地面清洁设备的清洁件继续进水。

图 2 为本公开实施例提供的一种地面清洁设备的控制方法的具体流程图示意图，如图 2 所示，地面清洁设备的控制方法包括：

- 15 S201、获取地面清洁指令。
- S202、基于地面清洁指令，控制地面清洁设备的清洁件在基站中进水第一预设时间。
- S203、在运动至清洁位置过程中控制地面清洁设备的清洁件沿第一方向和/或第二方向旋转，以及控制向地面清洁设备的清洁件进水。
- 20 S204、判断地面清洁设备是否到达清洁位置；若是，执行步骤 205；若否，执行步骤 207。
- S205、停止向地面清洁设备的清洁件进水。
- S206、执行地面清洁工作。
- S207、判断地面清洁设备的清洁件进水是否达到第二预设时间；
- 25 若是，执行步骤 208；若否，执行步骤 204。
- S208、停止向地面清洁设备的清洁件进水。

本公开实施例在获取地面清洁指令后，控制地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水，提高地面清洁设备的清洁件的润湿度，改善了地面清洁设备的清洁效果。相比于现有技术中在基站中浸润清洁件之后再出站进行清洁的方

式，由于本公开实施例提供的地面清洁设备的控制方法在控制地面清洁设备运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水，因此可以减小地面清洁设备在基站内进水浸润的准备时间，在获取地面清洁指令后，可以实现快速出基站，提高了地面清洁设备的工作效率。

5 本公开实施例还提供了一种地面清洁设备的控制装置。图 3 为本公开实施例提供的一种地面清洁设备的控制装置的结构示意图，如图 3 所示，地面清洁设备的控制装置包括：指令获取模块 301 和水控制模块 302，指令获取模块 301 用于获取地面清洁指令，控制模块 302 用于控制地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面
10 清洁设备的清洁件进水。

本公开的上述实施例提供的装置与本公开实施例提供的方法出于相同的发明构思，具有与其相同的有益效果，在此不做赘述。

本公开实施例还提供了一种计算机可读存储介质，计算机可读存储介质存储程序或指令，程序或指令使计算机执行上述实施方式中提供的任一种方法的步骤。
15

在一些实施例中，该计算机可执行指令在由计算机处理器执行时还可以用于执行本公开实施例所提供的上述任一种方法的技术方案，实现对应的有益效果。

通过以上关于实施方式的描述，所属领域的技术人员可以清楚地了解到，本公开可借助软件及必需的通用硬件来实现，当然也可以通过硬件实现，但很多情况下前者是更佳的实施方式。基于这样的理解，本公开的技术方案本质上或者说对现有技术做出贡献的部分可以以软件产品的形式体现出来，该计算机软件产品可以存储在计算机可读存储介质中，如计算机的软盘、只读存储器（Read-Only Memory, ROM）、
20 随机存取存储器（Random Access Memory, RAM）、闪存（FLASH）、硬盘或光盘等，包括若干指令用以使得一台计算机设备（可以是个人计算机，服务器，或者网络设备）执行本公开各个实施例的方法。

图 4 为本公开实施例提供的一种地面清洁设备的结构示意图。如图 4 所示，地面清洁设备包括处理器 401 和存储器 402，处理器 401
30 通过调用存储器 402 存储的程序或指令，执行如上述各实施例的方法

的步骤，因此具备上述实施例的有益效果，这里不再赘述。

具体地，如图 4 所示，可以设置地面清洁设备包括至少一个处理器 401、至少一个存储器 402 和至少一个通信接口 403。地面清洁设备中的各个组件通过总线系统 404 耦合在一起。通信接口 403 用于与外部设备之间的信息传输。可理解，总线系统 404 用于实现这些组件之间的连接通信。总线系统 404 除包括数据总线之外，还包括电源总线、控制总线和状态信号总线。但为了清楚说明起见，在图 4 中将各种总线都标为总线系统 404。

可以理解，本实施例中的存储器 402 可以是易失性存储器或非易失性存储器，或可包括易失性和非易失性存储器两者。在一些实施方式中，存储器 402 存储了如下的元素：可执行单元或者数据结构，或者他们的子集，或者他们的扩展集操作系统和应用程序。在本公开实施例中，处理器 401 通过调用存储器 402 存储的程序或指令，执行本公开实施例提供的方法各实施例的步骤。

本公开实施例提供的方法可以应用于处理器 401 中，或者由处理器 401 实现。处理器 401 可以是一种集成电路芯片，具有信号的处理能力。在实现过程中，上述方法的各步骤可以通过处理器 401 中的硬件的集成逻辑电路或者软件形式的指令完成。上述的处理器 401 可以是通用处理器、数字信号处理器 (Digital Signal Processor, DSP)、专用集成电路 (Application Specific Integrated Circuit, ASIC)、现成可编程门阵列 (Field Programmable Gate Array, FPGA) 或者其他可编程逻辑器件、分立门或者晶体管逻辑器件、分立硬件组件。通用处理器可以是微处理器或者该处理器也可以是任何常规的处理器等。

本公开实施例提供的方法的步骤可以直接体现为硬件译码处理器执行完成，或者用译码处理器中的硬件及软件单元组合执行完成。软件单元可以位于随机存储器，闪存、只读存储器，可编程只读存储器或者电可擦写可编程存储器、寄存器等本领域成熟的存储介质中。该存储介质位于存储器 402，处理器 401 读取存储器 402 中的信息，结合其硬件完成方法的步骤。

该地面清洁设备还可以包括一个实体部件，或者多个实体部件，

以根据处理器 401 在执行本公开实施例提供的方法时生成的指令。不同的实体部件可以设置到地面清洁设备内，或者地面清洁设备外，例如云端服务器等。各个实体部件与处理器 401 和存储器 402 共同配合实现本实施例中地面清洁设备的功能。

5 需要说明的是，在本文中，诸如“第一”和“第二”等之类的关系术语仅仅用来将一个实体或者操作与另一个实体或操作区分开来，而不一定要求或者暗示这些实体或操作之间存在任何这种实际的关系或者顺序。而且，术语“包括”、“包含”或者其任何其他变体意在涵盖非排他性的包含，从而使得包括一系列要素的过程、方法、物品或者设备不仅包括那些要素，而且还包括没有明确列出的其他要素，或者
10 是还包括为这种过程、方法、物品或者设备所固有的要素。在没有更多限制的情况下，由语句“包括一个……”限定的要素，并不排除在包括所述要素的过程、方法、物品或者设备中还存在另外的相同要素。

15 以上所述仅是本公开的具体实施方式，使本领域技术人员能够理解或实现本公开。对这些实施例的多种修改对本领域的技术人员来说将是显而易见的，本文中所定义的一般原理可以在不脱离本公开的精神或范围的情况下，在其它实施例中实现。因此，本公开将不会被限制于本文所示的这些实施例，而是要符合与本文所公开的原理和新颖
20 特点相一致的最宽的范围。

工业实用性

本公开提供的地面清洁设备的控制方法，获取地面清洁指令；控制地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中继续向地面清洁设备的清洁件进水。本公开在获取地面清洁指令后，控制地面
25 清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水，提高地面清洁设备的清洁件的润湿度，改善了地面清洁设备的清洁效果。相比于现有技术中在基站中浸润清洁件之后再出站进行清洁的方式，由于本公开提供的地面清洁设备的控制方法在控制地面清洁设备运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水，
30 因此可以减小地面清洁设备在基站内进水浸润的准备时间，在获取地

面清洁指令后，可以实现快速出基站，提高了地面清洁设备的工作效率，具有很强的工业实用性。

权 利 要 求 书

- 1、一种地面清洁设备的控制方法，其特征在于，包括：
获取地面清洁指令；
控制所述地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程
5 中向地面清洁设备的清洁件进水。
- 2、根据权利要求1所述的地面清洁设备的控制方法，其特征在于，
所述控制所述地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程
中向地面清洁设备的清洁件进水之前，还包括：
基于所述地面清洁指令，控制地面清洁设备的清洁件在基站中进
10 水达到第一预设时间或第一预设水量。
- 3、根据权利要求1所述的地面清洁设备的控制方法，其特征在于，
所述获取地面清洁指令之前，还包括：
控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水。
- 4、根据权利要求1所述的地面清洁设备的控制方法，其特征在于，
15 控制所述地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向
地面清洁设备的清洁件进水之前，还包括：
确定所述地面清洁设备的当前状态满足返回基站条件，控制所述
地面清洁设备返回基站并控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水。
- 5、根据权利要求1所述的地面清洁设备的控制方法，其特征在于，
20 所述控制所述地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程
中向地面清洁设备的清洁件进水，包括：
在运动至清洁位置过程中控制所述地面清洁设备的清洁件沿第一
方向和/或第二方向旋转，以及控制向所述地面清洁设备的清洁件进水；
其中，所述第一方向和第二方向为相反的旋转方向。
- 25 6、根据权利要求1所述的地面清洁设备的控制方法，其特征在于，
还包括：
确定向所述地面清洁设备的清洁件进水满足预设条件，停止向所
述地面清洁设备的清洁件进水。
- 7、根据权利要求6所述的地面清洁设备的控制方法，其特征在于，

所述确定所述地面清洁设备的清洁件进水满足预设条件，停止向所述地面清洁设备的清洁件进水，包括：

确定所述地面清洁设备到达清洁位置，停止向所述地面清洁设备的清洁件进水。

- 5 8、根据权利要求6所述的地面清洁设备的控制方法，其特征在于，所述确定所述地面清洁设备的清洁件进水满足预设条件，停止向所述地面清洁设备的清洁件进水，包括：

确定所述地面清洁设备的清洁件进水达到第二预设时间或第二预设水量，停止向所述地面清洁设备的清洁件进水。

- 10 9、根据权利要求2所述的地面清洁设备的控制方法，其特征在于，在基于所述地面清洁指令，控制地面清洁设备的清洁件在基站中进水达到第一预设时间或第一预设水量，还包括：

控制向地面清洁设备的溶液容纳装置中进水。

10、一种地面清洁设备的控制装置，其特征在于，包括：

- 15 指令获取模块，用于获取地面清洁指令；

控制模块，用于控制所述地面清洁设备运动至清洁位置并在运动至清洁位置过程中向地面清洁设备的清洁件进水。

- 20 11、一种计算机可读存储介质，其特征在于，所述计算机可读存储介质存储程序或指令；所述程序或指令使计算机执行如权利要求1至9任一项所述方法的步骤。

12、一种地面清洁设备，其特征在于，包括处理器和存储器，所述处理器通过调用所述存储器存储的程序或指令，执行如权利要求1至9任一项所述方法的步骤。