



(12) **EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**

(43) Veröffentlichungstag:
29.08.2018 Patentblatt 2018/35

(51) Int Cl.:
G05D 1/02 (2006.01)

(21) Anmeldenummer: **18156417.0**

(22) Anmeldetag: **13.02.2018**

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO PL PT RO RS SE SI SK SM TR
Benannte Erstreckungsstaaten:
BA ME
Benannte Validierungsstaaten:
MA MD TN

(71) Anmelder: **Vorwerk & Co. Interholding GmbH**
42275 Wuppertal (DE)

(72) Erfinder: **Hillen, Lorenz**
42287 Wuppertal (DE)

(74) Vertreter: **Müller, Enno et al**
Rieder & Partner mbB
Patentanwälte - Rechtsanwalt
Corneliusstrasse 45
42329 Wuppertal (DE)

(30) Priorität: **27.02.2017 DE 102017103986**

(54) **VERFAHREN ZUM BETRIEB EINES SICH SELBSTTÄTIG FORTBEWEGENDEN ROBOTERS**

(57) Die Erfindung betrifft ein Verfahren zum Betrieb eines sich selbsttätig fortbewegenden Roboters (1) wobei eine Umgebungskarte einer Umgebung (2) des Roboters (1) anhand von innerhalb der Umgebung (2) aufgenommenen Messdaten erstellt wird, wobei eine Eigenposition des Roboters (1) innerhalb der Umgebung (2) geschätzt wird, und wobei sich der Roboter (1) anhand

der Umgebungskarte und der bekannten Eigenposition innerhalb der Umgebung (2) fortbewegt. Um die maximale Reichweite des Roboters (1) innerhalb der Umgebung (2) zu erhöhen, wird vorgeschlagen, dass eine für eine Navigation des Roboters (1) derzeit nicht benötigte Umgebungskarte erkannt und an eine externe Speichereinrichtung (3) übermittelt wird.

Fig. 2

