



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 111226182 A

(43)申请公布日 2020.06.02

(21)申请号 201980005085.3

(51)Int.Cl.

(22)申请日 2019.08.08

G05D 1/02(2020.01)

(66)本国优先权数据

201810897515.4 2018.08.08 CN

201821275478.5 2018.08.08 CN

(85)PCT国际申请进入国家阶段日

2020.04.13

(86)PCT国际申请的申请数据

PCT/CN2019/099865 2019.08.08

(87)PCT国际申请的公布数据

W02020/030066 ZH 2020.02.13

(71)申请人 苏州宝时得电动工具有限公司

地址 215123 江苏省苏州市工业园区东旺路18号

(72)发明人 兰彬财 张晓骏 吴文玲 彭小南

(54)发明名称

自移动设备、自动工作系统及其控制方法

(57)摘要

一种自移动设备(100)、自动工作系统(1000)及其控制方法,所述自动工作系统(1000)包括:自移动设备(100),在边界(201)限定的工作区域(200)内移动并执行工作任务;磁性装置(300),用于设置在工作区域(200)内或工作区域(200)的边界(201)附近位置;所述自移动设备(100)包括边界识别模块(10)、磁信号检测模块(20)及控制模块(30);所述边界识别模块(10)用于识别工作区域(200)的边界(201);所述磁信号检测模块(20)用于检测磁性装置(300)产生的磁信号以进一步识别工作区域(200)的边界(201)和/或引导自移动设备(100);所述控制模块(30)基于边界识别模块(10)的识别结果和/或磁信号检测模块(20)的检测结果控制自移动设备(100)的移动方式。该自动工作系统(1000)的边界限定方式简单,边界检测结果准确,工作效率高,同时提高了系统的安全性。

