

【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 2 部門第 5 区分

【発行日】令和 3 年 8 月 12 日 (2021.8.12)

【公開番号】特開 2020-50099 (P2020-50099A)

【公開日】令和 2 年 4 月 2 日 (2020.4.2)

【年通号数】公開・登録公報 2020-013

【出願番号】特願 2018-180618 (P2018-180618)

【国際特許分類】

**B 6 4 C 39/02 (2006.01)**

**A 0 1 M 29/00 (2011.01)**

**B 6 4 D 27/24 (2006.01)**

**B 6 4 F 1/12 (2006.01)**

**B 6 4 D 47/08 (2006.01)**

**G 0 8 B 13/196 (2006.01)**

【 F I 】

B 6 4 C 39/02

A 0 1 M 29/00

B 6 4 D 27/24

B 6 4 F 1/12

B 6 4 D 47/08

G 0 8 B 13/196

【手続補正書】

【提出日】令和 3 年 6 月 29 日 (2021.6.29)

【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】請求項 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 1】

物理的に区画された特定領域内へ進入した対象移動物を検知した検知情報を取得する検知情報取得手段と、

前記対象移動物が前記特定領域内へ進入した進入口を前記対象移動物の活動状況に基づき推定する推定手段と、

前記検知情報取得手段が前記対象移動物を検知すると、前記推定手段が推定した前記進入口から前記特定領域外へ前記対象移動物を誘導するように飛行制御する飛行制御手段と、

を備えたことを特徴とする飛行ロボット。