

【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1部門第1区分

【発行日】令和6年1月11日(2024.1.11)

【公開番号】特開2022-104060(P2022-104060A)

【公開日】令和4年7月8日(2022.7.8)

【年通号数】公開公報(特許)2022-124

【出願番号】特願2020-219047(P2020-219047)

【国際特許分類】

A 0 1 M 29/16(2011.01)

A 0 1 M 29/10(2011.01)

B 6 4 C 13/18(2006.01)

B 6 4 C 27/08(2023.01)

B 6 4 D 47/08(2006.01)

B 6 4 D 47/04(2006.01)

B 6 4 C 39/02(2006.01)

10

【F I】

A 0 1 M 29/16

A 0 1 M 29/10

B 6 4 C 13/18

Z

B 6 4 C 27/08

B 6 4 D 47/08

B 6 4 D 47/04

B 6 4 C 39/02

20

【手続補正書】

【提出日】令和5年12月27日(2023.12.27)

【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】全文

30

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

自動操縦により飛行する無人航空機と、
前記無人航空機に搭載されたカメラと、
を備え、

前記カメラによって所定の範囲内を撮影し、撮影された画像に基づいて、対象物を認識した場合、当該対象物に接近するように飛行することを特徴とする飛行型ロボット。

40

【請求項2】

前記無人航空機に搭載されたスピーカーを備え、

前記カメラによって撮影された画像に基づいて、前記対象物を認識した場合、前記スピーカーから所定の音声を出力するとともに、当該対象物に接近するように飛行することを特徴とする請求項1に記載の飛行型ロボット。

【請求項3】

カメラが搭載され、自動操縦により飛行する無人航空機を備える飛行型ロボットのコンピュータに、

前記カメラによって所定の範囲内を撮影させ、

前記カメラによって撮影された画像に基づいて、対象物を認識した場合、当該対象物に接近するように飛行させる、

50

処理を実行させることを特徴とする飛行型ロボットの制御プログラム。

【請求項4】

カメラが搭載され、自動操縦により飛行する無人航空機を備える飛行型ロボットのコンピュータに、

前記カメラによって所定の範囲内を撮影させ、

前記カメラによって撮影された画像に基づいて、対象物を認識した場合、当該対象物に接近するように飛行させる、

処理を実行させることを特徴とする飛行型ロボットの制御方法。

10

20

30

40

50