

【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 7 区分

【発行日】平成28年12月15日 (2016.12.15)

【公開番号】特開2015-171940(P2015-171940A)

【公開日】平成27年10月1日 (2015.10.1)

【年通号数】公開・登録公報2015-061

【出願番号】特願2014-49241(P2014-49241)

【国際特許分類】

B 6 6 B 1/14 (2006.01)

B 6 6 B 3/00 (2006.01)

B 6 6 B 13/14 (2006.01)

G 1 0 L 15/00 (2013.01)

G 1 0 L 15/18 (2013.01)

【 F I 】

B 6 6 B 1/14 L

B 6 6 B 3/00 F

B 6 6 B 3/00 K

B 6 6 B 13/14 N

G 1 0 L 15/00 2 0 0 J

G 1 0 L 15/18 3 0 0 H

【手続補正書】

【提出日】平成28年10月27日 (2016.10.27)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 7 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 7 4 】

ステップ S 6 0 5 では、演算手段 8 に認識結果「イ」が入力される。図 9 に示すように、「イ」に対応する遷移 T 2 0 9 のフラグ F L 2 [9] は 1 である。つまり、遷移 T 2 0 9 は可能な遷移である。このため、1 拍単位有効判定手段 1 8 は、状態の遷移を行い、現在の状態を状態 6 に更新する。ステップ S 6 0 5 で遷移が行われたため、ステップ S 6 0 6 の次はステップ S 6 0 7 に進む。現在の状態である状態 6 は受理状態であるため、ステップ S 6 0 7 の次はステップ S 6 0 8 に進む。状態 6 から可能な遷移はないため、ステップ S 6 0 8 の次はステップ S 6 1 2 に進む。

【手続補正 2】

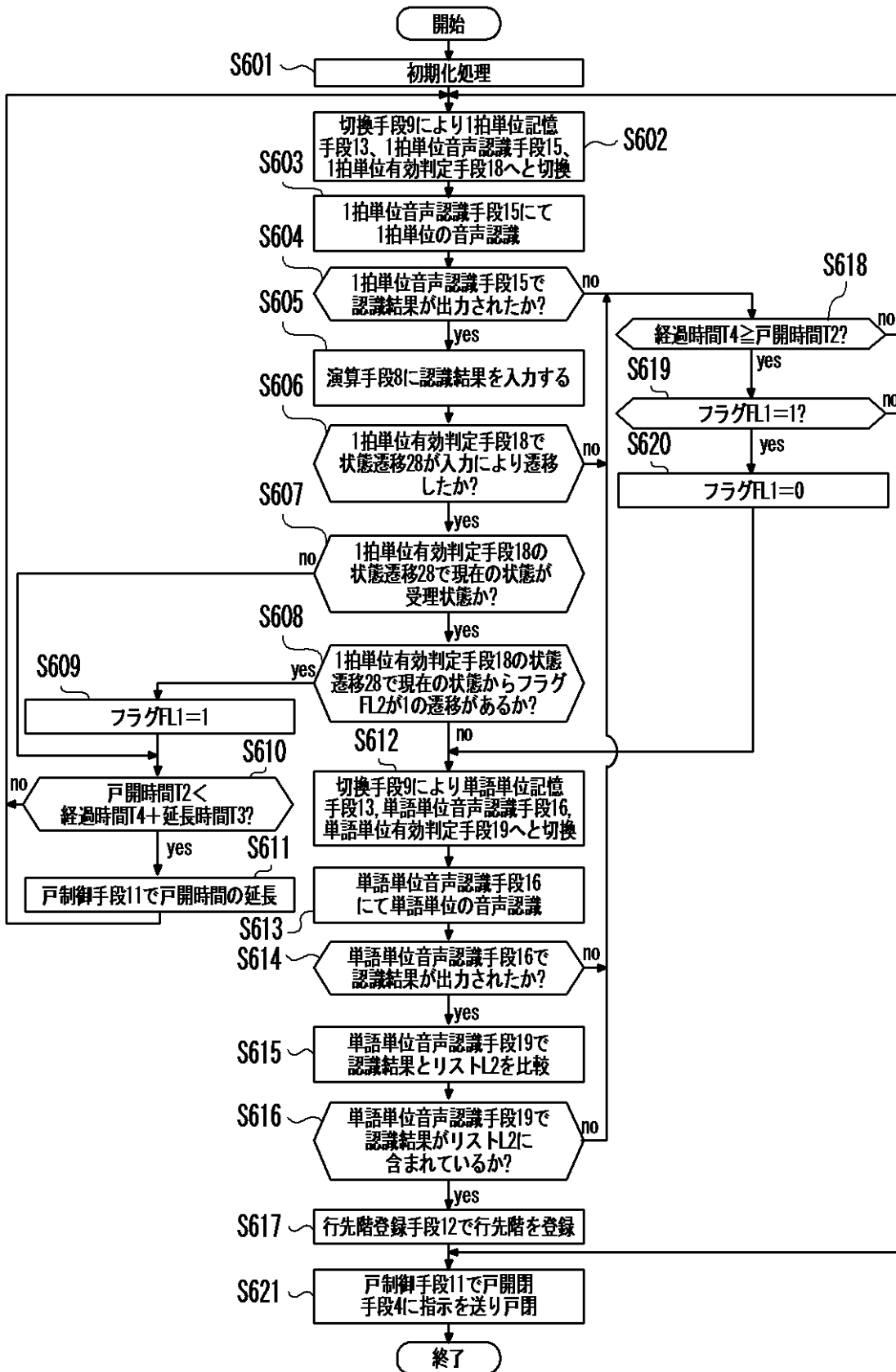
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 1 4】



【手続補正 3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 17】

