

非電気的変量の制御または調整系

注

1. このサブクラスは、調整系に一般的に応用できる特性、例. ハンチング防止装置、を包含せず、それは G05B に包含される。
2. このサブクラスにおいては、下記の用語は以下に示す意味で用いる：

・“系”とは速度ガバナ、圧力調節器のような自蔵装置を含む。

3. 特殊な装置、機械またはプロセスに対して特に適用された制御系は、もし詳細段階、例. A21B1/40;”ベーカー用焼きがまの温度調節用”，または一般段階、例. B23K9/095;”アーク溶接における溶接条件の自動制御用”，のいずれかにおいて、特別の適用に関連した制御または調整に対して特定の規定がなされているならば、その装置、機械またはプロセスのサブクラスに分類する。もしそうでなければ、このサブクラスのもっとも適切な箇所に分類する。

サブクラス内の索引

制御：速度または加速度；力；圧力；トルク；機械的振動
13/00;15/00;16/00;17/00;19/00.....

制御：流量；レベル；比率 7/00;9/00;11/00.....

制御：温度；湿度；粘度；化学的または物理化学的変量；光の強さ
23/00;22/00;24/00;21/00;25/00.....

制御：位置、方向、寸法の 1/00-5/00.....

2 以上の変量の同時制御 27/00, 29/00.....

このサブクラスの他のグループに分類されない主題事項
99/00.....

1/00 陸用、水用、空中用または宇宙用運行体の位置、進路、高度または姿勢の制御、例. 自動操縦（自律的な道路走行用車両に特に適合する運転制御システム B60W60/00）[2024. 01]

注

このメイングループでは、グループ G05D101/00-G05D111/00 のインデキシングコードを付加することが望ましい。

- 1/20 ・制御系の入力[2024. 01]
- 1/22 ・・コマンド、すなわち指令入力装置[2024. 01]
- 1/221 ・・・遠隔制御装置[2024. 01]
- 1/222 ・・・・人間により操作されるもの[2024. 01]
- 1/223 ・・・・遠隔制御装置における指令入力装置、例. ジョイスティック、すなわち操縦桿またはタッチスクリーン[2024. 01]
- 1/224 ・・・・遠隔制御装置における出力装置、例. ディスプレイ、すなわち表示装置、ハプティクス、すなわち触覚による装置またはスピーカ[2024. 01]
- 1/225 ・・・・運行体に搭載されていないコンピュータ、すなわち計算機により操作されるもの[2024. 01]
- 1/226 ・・・・遠隔制御装置との通信回線[2024. 01]
- 1/227 ・・・・遠隔制御とオンボード制御、すなわち運行体での制御との引き継ぎ、遠隔制御装置間の引き継ぎ[2024. 01]

- 1/228 ・・・・無人運行体に搭載されている指令入力装置[2024. 01]
- 1/2285 ・・・・音声またはジェスチャ、すなわち振る舞いによる指令の使用[2024. 01]
- 1/229 ・・・・指令入力データ、例. ウェイポイント、すなわち経路上の地点情報[2024. 01]
- 1/24 ・・位置または向きを決定するための装置[2024. 01]
- 1/241 ・・・・物理的接触を検出するための手段、例. 接触センサまたは衝突センサ[2024. 01]
- 1/242 ・・・・運行体により生成される波の反射に基づく手段（運行体の外部にある受動的航行補助の使用 G05D1/244; 運行体の外部にある人工的な発信源からの信号の使用 G05D1/247）[2024. 01]
- 1/243 ・・・・環境から自然に発生する信号、例. 周囲の光信号、音響信号、重力信号または磁気信号、を捉える手段、例. カメラ（運行体の外部にある受動的航行補助の使用 G05D1/244; 運行体に搭載されていない測位センサからの信号の使用 G05D1/249）[2024. 01]
- 1/244 ・・・・運行体の外部にある受動的航行補助、例. マーカー、すなわち標識、反射体または磁気的手段、の使用[2024. 01]
- 1/245 ・・・・デッドレコニング、すなわち推測航法、の使用[2024. 01]
- 1/246 ・・・・環境地図の使用、例. 位置推定と地図作成の同時遂行[SLAM][2024. 01]
- 1/247 ・・・・運行体の外部にある人工的な発信源、例. 航行ビーコン、からの信号の使用[2024. 01]
- 1/248 ・・・・衛星により生成されるもの、例. 全地球測位システム[GPS][2024. 01]
- 1/249 ・・・・運行体に搭載されていない測位センサ、例. カメラ、からのもの[2024. 01]
- 1/40 ・特定の次元内の制御[2024. 01]
- 1/43 ・・二次元の位置または進路の制御[2024. 01]
- 1/435 ・・・・高さの変化をもたらすもの、例. エレベータまたは階段を通るもの[2024. 01]
- 1/437 ・・・・地上を移動中の航空機のためのもの[2024. 01]
- 1/46 ・・三次元の位置または進路の制御[2024. 01]
- 1/461 ・・・・動力源が無い運行体、例. グライダー、すなわち滑空機、またはパラシュート、すなわち落下傘、のためのもの[2024. 01]
- 1/467 ・・・・限定された容積内での移動のためのもの、例. 屋内飛行[2024. 01]
- 1/48 ・・高度または深度の制御[2024. 01]
- 1/485 ・・・・高度または深度の変化率の制御

	[2024. 01]		捕捉（基地局へのドッキング G05D1/661）
1/49	・ 姿勢の制御, すなわちロール, ピッチまたはヨーの制御[2024. 01]		[2024. 01]
1/495	・ ・ ・ 安定性を確保するためのもの[2024. 01]	1/686	・ ・ ・ 動く目標に対する相対的な位置の維持, 例. 動物または人間への追従（固定のまたは動く目標へのペイロードのポインティング G05D1/689; 2 つ以上の運行体の位置または進路の制御と関連するもの G05D1/69） [2024. 01]
1/60	・ 意図された制御の結果[2024. 01]		
1/606	・ ・ 外部の環境条件, 例. 気流または水流, の補償または利用（位置の保持 G05D1/611） [2024. 01]	1/689	・ ・ ・ 固定のまたは動く目標へのペイロード, 例. 搭載物, のポインティング, すなわち差し向け（牽引される, 押されるまたは吊り下げられる道具の位置決定 G05D1/672） [2024. 01]
1/611	・ ・ 位置の保持, 例. ホバリング, すなわち停止飛行, または動的停留のためのもの [2024. 01]	1/69	・ ・ 2 つ以上の運行体の位置または進路の協調制御[2024. 01]
1/617	・ ・ 安全または保護, 例. 障害物の周辺に保護区域を定義するものまたは危険を回避するために 2 つ以上の運行体の位置または進路を制御するための装置 G05D1/693; システム障害または操作者の失敗への対応または防止のための装置 G05D1/80） [2024. 01]	1/692	・ ・ ・ 複数の異種の運行体に関するもの [2024. 01]
1/622	・ ・ ・ 障害物の回避（道路走行用車両の起こり得る又は差し迫った衝突の, 予知又は回避 B60W30/08） [2024. 01]	1/693	・ ・ ・ 運行体間の衝突を回避するためのもの [2024. 01]
1/628	・ ・ ・ ・ 障害物の輪郭, 例. 壁または起伏がある地形, に追従するもの[2024. 01]	1/695	・ ・ ・ 運行体の所定の相対的位置を維持するためのもの, 例. 隊列移動または編隊飛行のためのもの[2024. 01]
1/633	・ ・ ・ ・ 動的障害物[2024. 01]	1/697	・ ・ ・ 2 つ以上の運行体のランデブーの、例. 落ち合う、ためのもの, 例. 空中給油のためのもの（基地局へのドッキング G05D1/661） [2024. 01]
1/639	・ ・ ・ 立ち往生または妨害の解決または回避[2024. 01]	1/698	・ ・ ・ 制御の分配[2024. 01]
1/644	・ ・ 運行パラメータ, 例. エネルギー消費量, 所要時間または距離, の最適化[2024. 01]	1/80	・ システム障害または操作者の失敗への対応または防止のための装置（遠隔制御とオンボード制御との引き継ぎ, 遠隔制御装置間の引き継ぎ G05D1/227） [2024. 01]
1/646	・ ・ 予め定義された軌道, 例. 床の上に印された線または飛行経路, への追従 [2024. 01]	1/81	・ ・ 運行体での自動制御と手動制御との引き継ぎ[2024. 01]
1/648	・ ・ 作業領域または作業空間の中での作業の実施, 例. 清掃[2024. 01]	1/82	・ ・ 限定権限制御, 例. フライトエンベロープ, すなわち飛行包絡線, を守らせるもの（加速度または構造的応力の制限 G05D1/83） [2024. 01]
1/65	・ ・ 所望の速度プロファイル, すなわち速度設定, への追従[2024. 01]	1/83	・ ・ 加速度または構造的応力の制限 [2024. 01]
1/652	・ ・ 離陸（ペイロードの配送または取得 G05D1/667） [2024. 01]	1/85	・ ・ フェイルセーフ動作, 例. リンブホームモードまたは縮退運転モード[2024. 01]
1/654	・ ・ 着陸（基地局へのドッキング G05D1/661） [2024. 01]	1/86	・ ・ 制御系の性能監視, 例. 警報モジュールまたは診断モジュール[2024. 01]
1/656	・ ・ ペイロード, 例. 搭載物, または外部実体との相互作用[2024. 01]	1/87	・ ・ 冗長制御装置の使用[2024. 01]
1/661	・ ・ ・ 基地局へのドッキング（ペイロードの配送または取得 G05D1/667） [2024. 01]	3/00	位置または方向の制御（G05D1/00 が優先; 数値制御用 G05B19/18）
1/667	・ ・ ・ ペイロード, 例. 搭載物, の配送または取得[2024. 01]	A	機械的構造に特徴があるもの
1/672	・ ・ ・ 牽引される, 押されるまたは吊り下げられる道具, 例. プラウ, すなわち鋤, の位置決定[2024. 01]	B	操作手段が特定されているもの
1/678	・ ・ ・ 繫留された運行体のもの（牽引される, 押されるまたは吊り下げられる道具の位置決定 G05D1/672） [2024. 01]	C	・ 熱応動アクチュエータ, 形状記憶合金を用いるもの
1/683	・ ・ ・ 動く目標のインターセプト, すなわち	D	・ 流体アクチュエータを用いるもの
		E	・ 機械的クラッチ, ブレーキを用いるもの
		F	・ セルシン、シンクロを用いるもの

G	・圧電素子, 歪素子を用いるもの				ブ駆動
L	追尾			N	・カフイードバックのあるもの
M	・光線に対する追尾			P	制御装置の具体的構成に特徴があるもの 〔制御特性に特徴があるものは 3/12, 305, 306〕
N	・線, 図形, 輪郭, 模型に対する追尾			Q	・計算機を用いるもの
P	特殊な位置決め			Y	被制御対象との組合せに主な特徴があるもの
Q	・複数駆動体の協調動作 例、平行移動			Z	その他のもの
R	・移動物体との同期			301	・アナログフィードバックを用いるもの
S	・一定方向からの位置決め			301 A	周期信号を用いるもの
T	・惰行量の補正を伴うもの			301 B	・基準周期信号との位相差を用いるもの
U	・操作量を間けつ的に出力するもの, インチ ング			301 C	・検出周期信号と設定周期信号を直接位 相比較するもの
V	・繰返動作, 往復動			301 Z	その他のもの
J	・回転位置の制御に特に適合したもの			302	・絶対デジタルフィードバックを用い るもの
H	・・回転範囲が約 360 度以内であるもの			303	・増分デジタルフィードバックを用い るもの
K	・・最短回転方向を選択するもの			303 A	カウント値を絶対デジタル信号として用 いるもの
W	補助部			303 Z	その他のもの
X	・安全監視			304	・・複数のフィードバック信号を用いるも の
Z	その他のもの			305	・・制御特性に特徴があるもの
3/10	・フィードバックを用いないもの[3]			305 A	出力が位置偏差の不連続関数であるもの
A	突きあて停止, 機械的ストツパを用いるも の			305 B	パルス列を出力するもの
C	駆動時間を制御するもの			305 E	粗動作, 精動作を切換えて又は同時に行う もの
E	操作量から移動量を演算するもの, 例. パル スモータの駆動パルスのカウント			305 F	・停止位置近傍で位置検出信号を直接操作 信号とするもの
G	基準位置の確認, 原点〔フィードバック制御 のためのものは 3/12X〕			305 G	・停止位置近傍でのみ位置制御ループが形 成されるもの
Z	その他のもの			305 K	不感帯の設定, 変更
3/12	・フィードバックを用いるもの[3]			305 L	他変量による補償を行うもの
A	位置検出手段が特定されているもの〔検出 信号の種類を特定したものは 3/12, 301-3/12, 303〕			305 P	定位置保持に特徴があるもの
B	・スイッチを用いるもの			305 S	目標値が連続的に変化する系に特に適合し たもの
C	・・設定用スイッチと検出用スイッチで閉 回路を形成するもの			305 V	適応制御〔適応制御一般は G05B13/00〕
D	・ポテンシオメータを用いるもの			305 Z	その他のもの
E	・磁気又は電磁誘導を利用する手段を用い るもの			306	・・・速度フィードバックを用いるもの
F	・音波, 超音波, 電波を利用する手段を用い るもの			306 S	速度検出手段の選択に特徴があるもの
G	・流体を利用する手段を用いるもの			306 P	速度指令パターンに特徴があるもの
H	・光を利用する手段を用いるもの			306 Q	・加速時のパターン設定を行うもの
J	・・フオトカプラと移動透孔を用いるもの			306 R	・・加速時及び減速時のパターン設定を行 うもの
K	・・撮像手段を用いるもの			306 G	・パターン発生手段の具体的構成に特徴が あるもの
L	・・・マーク又は特定パターンの検出によ るもの			306 Z	その他のもの
W	検出部に関連する補助部, 検出信号の補正			3/14	・・アナログ比較器を用いるもの[3]
X	・検出信号の初期化, 原点〔オープン制御の ためのものは 3/10G〕			3/16	・・・その出力値が多数の不連続値のみを とるもの (G05D3/18 が優先) [3]
S	目標値の作成, 切換〔プログラム制御自体は G05B19/00〕			3/18	・・・パルス列を出力するもの[3]
T	・誤差分だけ目標値を補正するもの				
U	・・前回制御時の誤差を補正するもの				
M	手動操作による位置決め, マスタスレー				

G O 5 D

3/20	・ ・ デジタル比較器を用いるもの[3]	11/035	・ ・ 補助の非電氣的動力のあるもの[2]
5/00	材料の寸法の制御	11/04	・ ・ ・ 個々の成分の重量検出によるもの, 例. 重量測定的手法によるもの
A	定寸, 定尺	11/06	・ ・ ・ 混合密度の検出によるもの, 例. エアロメータの使用によるもの
Z	その他	11/08	・ ・ ・ 混合物の濃度検出によるもの, 例. pH 値の測定によるもの[3]
5/02	・ 厚さ, 例. 圧延材料の厚さ, の制御	11/10	・ ・ ・ 非水溶液の水分検出によるもの
5/03	・ ・ 電氣的手段の使用を特徴とするもの	11/12	・ ・ ・ 混合物の粘度検出によるもの
5/04	・ 内容物の大きさ, 例. 粒子の大きさ, の制御	11/13	・ ・ 電氣的手段の使用によって特徴づけられたもの
5/06	・ ・ 電氣的手段の使用を特徴とするもの	A	電氣的手段の使用一般
7/00	流量の制御 (レベル制御 G05D9/00; 比率制御 G05D11/00; はかり G01G)	B	・ 総流量から各支流量を得るもの [混合後の成分値によるものを含む]
A	並列流路を有するもの	C	・ 一方の支流量から他方の支流量を得るもの
B	気体, 液体以外の流体のためのもの [粉体, 粒状体]	D	分流, 分配に関するもの
Z	その他	M	計量, 定量に関するもの
7/01	・ 補助動力のないもの	Z	その他
A	圧力補償機構付流量調整弁	11/16	・ 異なる温度の流体の混合比の制御, 例. 異なる粘性をもつ流体の混合物の温度検出によるもの
Z	その他	13/00	線速度の制御; 角速度の制御; 加速度または減速度の制御, 例. 原動機の制御 (電信受信機と送信機の同期 H04L7/00)
7/03	・ 補助の非電氣的動力のあるもの[2]	13/02	・ 細部
7/06	・ 電氣的手段の使用によって特徴づけられたもの	13/04	・ ・ 最高速度を越えたときエンジンの非常引外しを行なうもの
A	上下水道のためのもの	13/06	・ ・ ガバナーの不整振動を減衰するもの
B	並列流路を有するもの	13/08	・ 補助動力のないもの
Z	その他	13/10	・ ・ フライウエートをもつ遠心ガバナー
9/00	レベル制御, 例. 容器内に貯蔵される材料の量の制御	13/12	・ ・ ・ 細部
A	用途が特殊なもの	13/14	・ ・ ・ ・ フライウエート; その取付け; 制限調節装置, 例. 一時的な取付け
B	・ 液体以外のためのもの [粉体, 粒状物]	13/16	・ ・ ・ ・ ライザー; その伝動ギヤ; その復原機構
Z	その他	13/18	・ ・ ・ フライウエートに直接作用するスピードスプリングで平衡されるもの
9/02	・ 補助動力のないもの	13/20	・ ・ ・ 関節ライザーに作用するスピードスプリングで平衡されるもの
A	フロート弁を用いるもの	13/22	・ ・ ・ 関節ライザーに作用する流体圧で平衡されるもの
Z	その他	13/24	・ ・ ・ ライザーに同時に作用する 2 個以上の装置により平衡されるもの, 例. スプリング力と流体圧の両者をもつもの, スプリング力と電磁力の両者をもつもの
9/04	・ 補助の非電氣的動力のあるもの[2]	13/26	・ ・ ・ 速度不均一度を調整する装置をもつもの
9/12	・ 電氣的手段の使用によって特徴づけられたもの	13/28	・ ・ ・ 過速度のときブレーキ作用を行う装置をもつもの
A	電極により液面を検出するもの	13/30	・ ・ 軸速度が流体圧に変換されるところの流体特性に特徴のあるガバナー (物理量の変化を流体圧変化に変換する変換器
B	流入量, 取水量, 放出量を制御するもの		
C	・ ゲート制御		
D	溶融金属のためのもの		
Z	その他		
11/00	流量比制御 (化学的または物理化学的変量, 例. pH 値の制御 G05D21/00; 湿度の制御 G05D22/00; 粘土の制御 G05D24/00) [2006. 01]		
11/02	・ 2 以上の流体または流動体の流量の比率制御		
11/03	・ ・ 補助動力のないもの		
A	弁, ポンプに関するもの		
B	・ 他方の流体で駆動する弁		
C	・ ・ オリフィス前後の差圧を用いるもの		
P	・ 他方の流体で駆動するポンプ		
D	分流, 分配に関するもの		
M	計量, 定量に関するもの		
Z	その他		

	F15B5/00)	U	・斜状信号発生手段を持つもの
13/32	・ポンプを用いるもの	V	・デジタルカウンタ又はデジタル計算手段を持つもの
13/34	・補助の非電氣的動力のあるもの（流体圧変換器 F15B3/00）[2]	W	・アナログ制御手段と組み合わせたもの
13/36	・比例帯をもつ調整装置, すなわち P 調整装置を用いるもの	X	・制御偏差に応じて連続的に変化する幅のパルスを発生する手段を持つもの
13/38	・フライウエート型の遠心ガバナーを含むもの	Y	・斜状信号発生手段を持つもの
13/40	・ポンプ型流体ガバナーを含むもの	Z	その他のもの
13/42	・流量制御器型流体ガバナー, すなわち流体の流れの幅がフライウエートで制御されるものを含むもの	13/64	・差動ギヤによって噛合うエンジン間の速度差の補償, または制御軸と被制御軸の速度差の補償
13/44	・ジェット型流体ガバナーを含むもの	13/66	・速度以外の変量による制御と関連して動作できるようになっているガバナーユニット
13/46	・比例帯と積分動作をもつ調整装置, すなわち PI 調整装置を用いるもの	15/00	機械的力または応力の制御; 機械的圧力の制御
13/48	・弾性復原機構をもつもの	15/01	・電氣的手段の使用によって特徴づけられたもの
13/50	・比例調整装置と積分調整装置とを重畳する接続装置を含むもの	16/00	流体圧力の制御
13/52	・比例帯と微分動作をもつ調整装置, すなわち PD 調整装置を用いるもの	A	流体圧系, 各要素〔検出部, 操作部等〕の選択, 組合せ, 配置に特徴があるもの〔N が優先〕
13/54	・加速効果を生じるフライウエート型遠心ガバナーを含むもの	C	制御特性に特徴があるもの〔N が優先〕
13/56	・遅延効果を生じる復原機構をもつもの	D	・ポンプ, ブロア等の台数, 流出量を制御するもの
13/58	・速度調整装置と加速度調整装置を接続する装置を含むもの	N	管路網の圧力を制御するもの
13/60	・比例帯, 微分および積分動作をもつ調整装置, すなわち PID 調整装置を用いるもの	H	補助機能の付加〔圧力値の指示・取り出し等〕
13/62	・電氣手段の使用, 例. 速度発動機の使用, 電氣的な値を変位に変換する変換器の使用によって特徴づけられたもの	J	・安全装置または警報装置の付加
A	速度制御装置の構成要素	Z	その他
B	・目標値設定要素	16/02	・不安定性, 例. 振動, 摩擦, 異常温度, 過負荷または不平衡に基づく不安定性, を減少するための修正[2006. 01]
C	・検出要素〔帰還要素を含む〕	16/04	・補助動力のないもの
D	・比較要素	A	弁を使用しないもの
E	・補償, 切り換え要素	H	補助機能の付加〔圧力値の指示, 安全装置等〕
F	・安全, 監視要素	S	圧力の設定・変更の特徴があるもの
G	車両速度の制御	Z	その他
H	移動, 移送速度の制御	16/06	・検出要素が圧力により曲る可撓性部材, 例. ダイヤフラム, ベローズ, カプセル, であるもの
J	巻取り速度の制御	H	補助機能の付加
K	圧延速度の制御	J	・安全装置または警報装置の付加
L	原動機, 水車等の調速制御	K	・圧力値〔設定圧〕の指示・取り出し
M	情報記録, 再生機器固有の速度制御	L	・圧力調整弁以外の弁〔開閉弁, チェック弁, 逆止弁等〕との組合せ〔遮断弁との組合せは J, リリーフ弁との組合せは R〕
N	複数機器の速度の同期, 協調	S	圧力の設定・変更の特徴があるもの
P	回転速度の制御	E	・電氣的手段の利用
Q	・積分〔位相〕制御を含むもの	F	・流体の利用〔E が優先〕
R	・デジタルカウンタ又はデジタル計算手段を持つもの	R	リリーフ弁を有するもの
S	・アナログ制御手段と組み合わせたもの	B	ベローズの利用〔H, J, K, L, S, E, F, R が優先〕
T	・制御偏差に応じて連続的に変化する幅のパルスを発生する手段を持つもの		

G O 5 D

C	ダイヤフラムの利用 [H, J, K, L, S, E, F, B, R が優先]	A	機械的振動の制御
D	・ダイヤフラム自体に特徴があるもの	D	・振動の減衰 [防振, 制振] のためのもの
M	・主ダイヤフラムが一次圧を受けるもの	Z	その他
Z	その他	21/00	化学的または物理化学的変量, 例. pH 値, の制御[3]
16/08	・液体圧の制御	A	濃度の制御
16/10	・検出要素がピストンまたはプランジャであるもの	B	・DO 制御, 濁度制御
H	補助機能の付加	C	・PH 値の制御
J	・安全装置または警報装置の付加	Z	その他のもの
K	・流路切換えを行うもの	21/02	・電気的手段の使用によって特徴づけられたもの
S	圧力の設定・変更の特徴があるもの	22/00	湿度の制御[2]
E	・電気的手段の利用	A	湿度の制御
F	・流体の利用 [E が優先]	Z	その他のもの [乾燥機制御, かん水制御, 結露制御など]
B	・二次側から設定圧を得るもの	22/02	・電気的手段の使用によって特徴づけられたもの
P	スプールの移動によって流量の変更, 流路の切換えを行うもの [H, J, K, S, E, F, B が優先]	23/00	温度の制御 (電熱装置用自動開閉装置 H05B1/02)
Z	その他	A	流体による [に対する] 温度制御
16/12	・検出要素が浮子であるもの	B	・気体流体による [に対する] 温度制御
16/14	・補助の非電気的動力のあるもの[2]	C	・ダンパーによるもの
16/16	・制御される流体から得られるもの	D	特定機器の温度制御
H	補助機能の付加 [圧力値の指示・取り出し等]	E	・回転体の温度制御
J	・安全装置または警報装置の付加	F	・熱処理炉, 圧延機の温度制御
S	圧力の設定・変更の特徴があるもの	G	・冷蔵庫・冷凍庫の温度制御
C	制御特性 [駆動力の取出し方] に特徴があるもの	H	恒温装置の温度制御
D	可撓性部材に補助動力が加わるもの [H, J, S, C が優先]	Z	その他のもの
P	ピストン, プランジャに補助動力が加わるもの [H, J, S, C が優先]	23/01	・補助動力のないもの
Z	その他	A	弁装置
16/18	・外部動力源から得られるもの	Z	その他のもの
16/20	・電気的手段の使用によって特徴づけられたもの	23/02	・温度変化によって膨脹収縮する検出要素をもつもの (G05D23/13 が優先)
A	流体圧系, 各要素 [検出部, 操作部等] の選択, 組合せ, 配置に特徴があるもの [N が優先]	A	弁装置
C	制御特性に特徴があるもの [N が優先]	Z	その他のもの
D	・ポンプ, ブロア等の台数, 流出量を制御するもの	23/10	・スナップ動作要素をもつもの (弁 F16K31/56)
N	管路網の圧力を制御するもの	A	弁装置
H	補助機能の付加 [圧力値の指示・取り出し等]	Z	その他のもの
J	・安全装置または警報装置の付加	23/12	・密閉容器内の流体圧力変化または体積変化に应答する検出要素をもつもの
Z	その他	A	弁装置
17/00	トルクの制御; 機械的動力の制御	Z	その他のもの
17/02	・電気的手段の使用を特徴とするもの	23/13	・異なった温度の 2 つの流体の混合比の変化によるもの
19/00	機械的振動の制御, 例. 振幅, 周波数または位相の制御 (機械的振動の発生, 伝達 B06B)	23/185	・補助の非電気的動力のあるもの[2]
19/02	・電気的手段の使用を特徴とするもの	23/19	・電気的手段の使用によって特徴づけられたもの

A	速熱・速冷			想しているもの（自動制御装置一般および温度制御に限定されないもの G05B）
B	デッドアレンシヤルの設定, 変更			
C	保護, 安全装置	23/32		・ ・ ・ 補助加熱装置の作用を調節する装置をもつもの, 例. 時間の関数としているもの
D	表示, 警報装置			
E	プログラム制御			
G	複数の操作端を持つもの	24/00		粘度の制御
H	・ 加熱・ 冷却源の併用	24/02		・ 電気的手段の使用によって特徴づけられたもの
J	温度制御一般〔演算に特徴をもつもの等〕			
M	指示調節器, 制御器, 調節機構	25/00		光, 例. 強度, 色, 位相, の制御（調光用照明部材の機械的操作部分 F21V; 光源とは独立して光を制御するため可動または変形可能な要素を用いる光学部材または光学装置 G02B26/00; 光を制御するため光学媒体の特性を変える部材または装置, そのための好適な回路装置, 電磁波, 電子または他の素粒子による光の制御 G02F1/00）[4]
Q	遠隔制御			
Z	その他のもの			
23/20	・ ・ 温度変化により電気的または磁気的特性が変化する検出要素をもつもの（G05D23/13 が優先）			・ 電気的手段の使用によって特徴づけられたもの
A	ペルチエ効果を利用するもの			
Z	その他のもの			
23/22	・ ・ ・ 検出要素が熱電対であるもの	25/02		・ 電気的手段の使用によって特徴づけられたもの
A	多点式制御			
Z	その他のもの	27/00		メイングループ G05D1/00-G05D25/00 のうち 2 つ以上のメイングループに包含される変量の同時制御
23/24	・ ・ ・ 検出要素が温度により変化する抵抗, 例. サーミスタをもつもの			
A	感熱発熱線を用いるもの; 例. ホットカーペツト, 電気毛布	A		温度・湿度の同時制御
B	・ 過熱保護, 安全回路装置	Z		その他のもの
C	・ 速熱	27/02		・ 電気的手段の使用によって特徴づけられたもの
E	感熱抵抗が発熱体であるもの〔兼用したもの〕	29/00		電気的変量と非電気的変量の同時制御
F	感熱サイリスタを用いるもの	99/00		このサブクラスの他のグループに分類されない主題事項[8]
G	A-F 以外の感熱抵抗を用いるもの; 例. サーミスタ			
W	・ ブリッジによる比較			
X	・ 保護, 安全回路			
Y	・ 速熱・ 速冷			
H	・ トランジスタによる出力制御			
K	・ サイリスタ等による出力制御	101:00		位置制御用途のソフトウェアまたはハードウェアの構成の詳細[2024. 01]
M	・ ・ 突入電流を制限するもの〔零点点弧など〕	101:10		・ 人工知能[AI]技術の使用[2024. 01]
N	複数点を検出するもの	101:15		・ ・ 機械学習, 例. ニューラルネットワーク, の使用[2024. 01]
P	被加熱体の温度に応答しないもの	101:20		・ 外部にある物体認識の使用[2024. 01]
Q	感熱素子の取付け	103:00		制御される運行体の操作に課せられている規制上の制約に準拠, 例. 空域や交通規制の遵守, するための適合[2024. 01]
Z	その他のもの			
23/26	・ ・ ・ 検出要素が温度により変化する透磁率をもつもの	105:00		制御される運行体の特定の用途[2024. 01]
23/27	・ ・ 輻射線に反応する検出要素をもつもの	105:05		・ 土壌の入れ替え, 建築, 土木工事または採掘のためのもの, 例. 掘削機[2024. 01]
23/275	・ ・ 温度変化に反応して膨脹, 収縮または溶解する検出要素をもつもの	105:10		・ 清掃, 電気掃除機での清掃または研磨のためのもの[2024. 01]
A	液体, 気体の膨脹, 収縮によるもの	105:15		・ 農業または林業における収穫, 種まきまたは刈り取りのためのもの[2024. 01]
B	固体の膨脹, 収縮, 溶解によるもの			
C	・ バイメタルによるもの	105:20		・ 運送のためのもの[2024. 01]
D	・ 着脱式調節器	105:22		・ ・ 人間の運送のもの[2024. 01]
Z	その他のもの	105:28		・ ・ 貨物の運送のもの[2024. 01]
23/30	・ ・ 検出要素に影響をおよぼす補助加熱装置をもつ自動制御装置, 例. 温度変化を予	105:30		・ ソーシャル用途または介護用途のための

G05D1/00 のグループに関連付けられたインデキシング系列[2024. 01]

101:00	位置制御用途のソフトウェアまたはハードウェアの構成の詳細[2024. 01]
101:10	・ 人工知能[AI]技術の使用[2024. 01]
101:15	・ ・ 機械学習, 例. ニューラルネットワーク, の使用[2024. 01]
101:20	・ 外部にある物体認識の使用[2024. 01]
103:00	制御される運行体の操作に課せられている規制上の制約に準拠, 例. 空域や交通規制の遵守, するための適合[2024. 01]
105:00	制御される運行体の特定の用途[2024. 01]
105:05	・ 土壌の入れ替え, 建築, 土木工事または採掘のためのもの, 例. 掘削機[2024. 01]
105:10	・ 清掃, 電気掃除機での清掃または研磨のためのもの[2024. 01]
105:15	・ 農業または林業における収穫, 種まきまたは刈り取りのためのもの[2024. 01]
105:20	・ 運送のためのもの[2024. 01]
105:22	・ ・ 人間の運送のもの[2024. 01]
105:28	・ ・ 貨物の運送のもの[2024. 01]
105:30	・ ソーシャル用途または介護用途のための

	もの[2024. 01]		以上の環境に特に適合する運行体, 例. 水
105:35	・ 戦闘のためのもの[2024. 01]		陸両用の運行体[2024. 01]
105:40	・ 通信のためのもの, 例. 無線ネットワーク 中継器[2024. 01]	111:00	陸用, 水用, 空中用または宇宙用運行体の位 置, 進路, 高度または姿勢を制御するため に用いられる信号の詳細[2024. 01]
105:45	・ 製造, 保守または修繕のためのもの [2024. 01]	111:10	・ 光学的信号[2024. 01]
105:50	・ 動物の畜産または管理のためのもの, 例. 動物の捕獲, 罠による捕獲または動物を 驚かすもの[2024. 01]	111:20	・ 音響信号, 例. 超音波信号[2024. 01]
105:55	・ 非常時の活動のためのもの, 例. 探索, 救助, 交通事故または消火活動[2024. 01]	111:30	・ 無線信号[2024. 01]
105:60	・ スポーツまたはゲーム, すなわち競技活動 のためのもの[2024. 01]	111:40	・ 誘導ループ型の信号[2024. 01]
105:65	・ ショーまたはパフォーマンズ, すなわち公 演のためのもの[2024. 01]	111:50	・ 内部信号, すなわち運行体内に設置された 検知器, 例. コンパスセンサまたは角度セ ンサ, からの信号[2024. 01]
105:70	・ 情報を表示またはアナウンス, すなわち発 表するためのもの[2024. 01]	111:60	・ 2つ以上の信号の組み合わせ[2024. 01]
105:80	・ 情報収集のためのもの, 例. 学術研究のた めのもの[2024. 01]	111:63	・ ・ 同じ種類のもの, 例. 立体視またはオブ ティカルフロー[2024. 01]
105:85	・ ・ 警察, セキュリティ, すなわち警備また は軍事用途のための巡回または偵察のた めのもの[2024. 01]	111:67	・ ・ センサフュージョン[2024. 01]
107:00	制御される運行体の特定の環境[2024. 01]		
107:10	・ 屋外の調節, 調整または規制された空間 [2024. 01]		
107:13	・ ・ 運行体の通行用に確保された空間, 例. 道路, 規制空域または規制水域[2024. 01]		
107:17	・ ・ 人間優先の空間, 例. 居住地域, 歩道, 公 園または浜[2024. 01]		
107:20	・ 土地の使用[2024. 01]		
107:30	・ 未舗装路[2024. 01]		
107:40	・ 家屋内の環境[2024. 01]		
107:50	・ 限定された空間, 例. 槽, 配管, 地下道また はコンテナ, すなわち容器[2024. 01]		
107:60	・ 出入り自由の建物, 例. 事務所, 病院, 商店 街または大学[2024. 01]		
107:70	・ 工業用地, 例. 倉庫または工場[2024. 01]		
107:80	・ 運送拠点[2024. 01]		
107:90	・ 建設現場; 土木工事[2024. 01]		
109:00	制御される運行体の種類[2024. 01]		
109:10	・ 陸用運行体[2024. 01]		
109:12	・ ・ 脚を有するもの[2024. 01]		
109:15	・ ・ よじ登る運行体[2024. 01]		
109:18	・ ・ ホロノミック, すなわち全方向移動可能, な運行体, 例. オムニホイールまたは全方 向車輪を有するもの[2024. 01]		
109:20	・ 航空機, 例. ドローン[2024. 01]		
109:22	・ ・ 固定翼を有するもの[2024. 01]		
109:25	・ ・ 回転翼航空機[2024. 01]		
109:28	・ ・ ミサイル[2024. 01]		
109:30	・ 水用運行体[2024. 01]		
109:40	・ 宇宙用運行体[2024. 01]		
109:50	・ 宇宙, 空, 陸または水の環境のうちの2つ		