

G05D 非電氣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G 0 5 B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、A 2 1 B 1 / 4 0；“ペイカー用焼きがまの温度調節用”，または一般段階、例、B 2 3 K 9 / 0 9 5；“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 B 6 0 W 6 0 / 0 0）[2 0 2 4 . 0 1]

注

このメイングループでは、グループG 0 5 D 1 0 1 / 0 0 ~ G 0 5 D 1 1 1 / 0 0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 [2 0 2 4 . 0 1]

1/22 ・・コマンド，すなわち指令入力装置 [2 0 2 4 . 0 1]

1/221 ・・・・遠隔制御装置 [2 0 2 4 . 0 1]

1/222 ・・・・人間により操作されるもの [2 0 2 4 . 0 1]

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 [2 0 2 4 . 0 1]

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 [2 0 2 4 . 0 1]

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 [2 0 2 4 . 0 1]

1/226 ・・・・遠隔制御装置との通信回線 [2 0

2 4 . 0 1]

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 [2 0 2 4 . 0 1]

1/228 ・・・・無人運行体に搭載されている指令入力装置 [2 0 2 4 . 0 1]

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 [2 0 2 4 . 0 1]

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 [2 0 2 4 . 0 1]

1/24 ・位置または向きを決定するための装置 [2 0 2 4 . 0 1]

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 [2 0 2 4 . 0 1]

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 G 0 5 D 1 / 2 4 4；運行体の外部にある人工的な発信源からの信号の使用 G 0 5 D 1 / 2 4 7）[2 0 2 4 . 0 1]

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 G 0 5 D 1 / 2 4 4；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 G 0 5 D 1 / 2 4 9）[2 0 2 4 . 0 1]

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 [2 0 2 4 . 0 1]

1/245 ・・・・デッドレコニング，すなわち推測航法，の使用 [2 0 2 4 . 0 1]

1/246 ・・・・環境地図の使用，例，位置推定と地図作成の同時遂行 [S L A M] [2 0 2 4 . 0 1]

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 [2 0 2 4 . 0 1]

1/248 ・・・・衛星により生成されるもの，例，全地球測位システム [G P S] [2 0 2 4 . 0 1]

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 [2 0 2 4 . 0 1]

1/40 ・特定の次元内の制御 [2 0 2 4 . 0 1]

1/43 ・・二次元の位置または進路の制御 [2 0 2 4 . 0 1]

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 [2 0 2

	4 . 0 1]		度設定, への追従 [2 0 2 4 . 0 1]
1/437	・ ・ ・ 地上を移動中の航空機のためのもの [2 0 2 4 . 0 1]	1/652	・ ・ 離陸 (ペイロードの配送または取得 G 0 5 D 1 / 6 6 7) [2 0 2 4 . 0 1]
1/46	・ ・ 三次元の位置または進路の制御 [2 0 2 4 . 0 1]	1/654	・ ・ 着陸 (基地局へのドッキング G 0 5 D 1 / 6 6 1) [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	1/656	・ ・ ペイロード, 例 . 搭載物, または外部 実体との相互作用 [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	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 G 0 5 D 1 / 6 6 7) [2 0 2 4 . 0 1]
1/48	・ ・ 高度または深度の制御 [2 0 2 4 . 0 1]	1/667	・ ・ ・ ペイロード, 例 . 搭載物, の配送ま たは取得 [2 0 2 4 . 0 1]
1/485	・ ・ ・ 高度または深度の変化率の制御 [2 0 2 4 . 0 1]	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 [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	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 G 0 5 D 1 / 6 7 2) [2 0 2 4 . 0 1]
1/495	・ ・ ・ 安定性を確保するためのもの [2 0 2 4 . 0 1]	1/683	・ ・ ・ 動く目標のインターセプト, すなわ ち捕捉 (基地局へのドッキング G 0 5 D 1 / 6 6 1) [2 0 2 4 . 0 1]
1/60	・ 意図された制御の結果 [2 0 2 4 . 0 1]	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 G 0 5 D 1 / 6 8 9 ; 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 G 0 5 D 1 / 6 9) [2 0 2 4 . 0 1]
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 G 0 5 D 1 / 6 1 1) [2 0 2 4 . 0 1]	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 G 0 5 D 1 / 6 7 2) [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	1/69	・ ・ 2 つ以上の運行体の位置または進路の 協調制御 [2 0 2 4 . 0 1]
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 避するもの (運行体同士の衝突を回避す 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 G 0 5 D 1 / 6 9 3 ; 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 G 0 5 D 1 / 8 0) [2 0 2 4 . 0 1]	1/692	・ ・ ・ 複数の異種の運行体に関するもの [2 0 2 4 . 0 1]
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 B 6 0 W 3 0 / 0 8) [2 0 2 4 . 0 1]	1/693	・ ・ ・ 運行体間の衝突を回避するためのも の [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	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 [2 0 2 4 . 0 1]
1/633	・ ・ ・ ・ 動的障害物 [2 0 2 4 . 0 1]	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 G 0 5 D 1 / 6 6 1) [2 0 2 4 . 0 1]
1/639	・ ・ ・ 立ち往生または妨害の解決または回 避 [2 0 2 4 . 0 1]	1/698	・ ・ ・ 制御の分配 [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	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 G 0 5 D 1 / 2 2 7) [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]		
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 [2 0 2 4 . 0 1]		
1/65	・ ・ 所望の速度プロファイル, すなわち速		

1/81	・ 運行体での自動制御と手動制御との引き継ぎ [2 0 2 4 . 0 1]	11/03	・ 補助動力のないもの
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 G 0 5 D 1 / 8 3) [2 0 2 4 . 0 1]	11/035	・ 補助の非電氣的動力のあるもの [2]
1/83	・ 加速度または構造的応力の制限 [2 0 2 4 . 0 1]	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
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 [2 0 2 4 . 0 1]	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
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 [2 0 2 4 . 0 1]	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]
1/87	・ 冗長制御装置の使用 [2 0 2 4 . 0 1]	11/10	・ ・ ・ ・ 非水溶液の水分検出によるもの
3/00	位置または方向の制御 (G 0 5 D 1 / 0 0 が優先; 位置決めを実行するための数値制御 G 0 5 B 1 9 / 1 8) [2 0 0 6 . 0 1]	11/12	・ ・ ・ 混合物の粘度検出によるもの
3/10	・ フィードバックを用いないもの [3]	11/13	・ 電氣的手段の使用によって特徴づけられたもの
3/12	・ フィードバックを用いるもの [3]	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
3/14	・ ・ アナログ比較器を用いるもの [3]	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 [2 0 0 6 . 0 1]
3/16	・ ・ ・ その出力値が多数の不連続値のみをとるもの (G 0 5 D 3 / 1 8 が優先) [3]	13/02	・ 細部
3/18	・ ・ ・ パルス列を出力するもの [3]	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
3/20	・ ・ デジタル比較器を用いるもの [3]	13/06	・ ガバナーの不整振動を減衰するもの
5/00	材料の寸法の制御	13/08	・ 補助動力のないもの
5/02	・ 厚さ, 例. 圧延材料の厚さ, の制御	13/10	・ フライウエートをもつ遠心ガバナー
5/03	・ 電氣的手段の使用を特徴とするもの	13/12	・ ・ ・ 細部
5/04	・ 内容物の大きさ, 例. 粒子の大きさ, の制御	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
5/06	・ 電氣的手段の使用を特徴とするもの	13/16	・ ・ ・ ・ ライザー; その伝動ギヤ; その復原機構
7/00	流量の制御 (レベル制御 G 0 5 D 9 / 0 0 ; 流量比制御 G 0 5 D 1 1 / 0 0) [2 0 0 6 . 0 1]	13/18	・ ・ ・ フライウエートに直接作用するスปีダスプリングで平衡されるもの
7/01	・ 補助動力のないもの	13/20	・ ・ ・ 関節ライザーに作用するスปีダスプリングで平衡されるもの
7/03	・ 補助の非電氣的動力のあるもの [2]	13/22	・ ・ ・ 関節ライザーに作用する流体圧で平衡されるもの
7/06	・ 電氣的手段の使用によって特徴づけられたもの	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
9/00	レベル制御, 例. 容器内に貯蔵される材料の量の制御	13/26	・ ・ ・ 速度不均一度を調整する装置をもつもの
9/02	・ 補助動力のないもの	13/28	・ ・ ・ 過速度のときブレーキ作用を行う装置をもつもの
9/04	・ 補助の非電氣的動力のあるもの [2]	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 [2 0 0 6 . 0 1]
9/12	・ 電氣的手段の使用によって特徴づけられたもの	13/32	・ ・ ・ ポンプを用いるもの
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 G 0 5 D 2 1 / 0 0 ; 湿度の制御 G 0 5 D 2 2 / 0 0 ; 異なった温度の 2 つの流体の混合比の変化による温度の制御 G 0 5 D 2 3 / 1 3 ; 粘度の制御 G 0 5 D 2 4 / 0 0) [2 0 0 6 . 0 1]	13/34	・ 補助の非電氣的動力のあるもの [2 0 0 6 . 0 1]
11/02	・ 2 以上の流体または流動体の流量の比率制御	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
		13/38	・ ・ ・ フライウエート型の遠心ガバナーを含むもの

13/40	・・・ポンプ型流体ガバナーを含むもの	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 B 0 6 B）
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	19/02	・電気的手段の使用を特徴とするもの
13/44	・・・ジェット型流体ガバナーを含むもの	21/00	化学的または物理化学的変数，例．p H 値，の制御 [3]
13/46	・・・比例帯と積分動作をもつ調整装置，すなわち P I 調整装置を用いるもの	21/02	・電気的手段の使用によって特徴づけられたもの
13/48	・・・弾性復元機構をもつもの	22/00	湿度の制御 [2]
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	22/02	・電気的手段の使用によって特徴づけられたもの
13/52	・・・比例帯と微分動作をもつ調整装置，すなわち P D 調整装置を用いるもの	23/00	温度の制御 [2 0 0 6 . 0 1]
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	23/01	・補助動力のないもの
13/56	・・・遅延効果を生じる復元機構をもつもの	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（G 0 5 D 2 3 / 1 3 が優先）
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	23/08	・・・・バイメタル要素をもつもの [2 0 0 6 . 0 1]
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 P I D 調整装置を用いるもの	23/10	・・・・スナップ動作要素をもつもの [2 0 0 6 . 0 1]
13/62	・電気手段の使用，例．速度発動機の使用，電気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	23/12	・密閉容器内の流体圧力変化または体積変化に応答する検出要素をもつもの
13/64	・差動ギャ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	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
13/66	・速度以外の変数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	23/185	・補助的非電氣的動力のあるもの [2]
15/00	機械的力または応力の制御；機械的圧力の制御	23/19	・電気的手段の使用によって特徴づけられたもの
15/01	・電気的手段の使用によって特徴づけられたもの	23/20	・温度変化により電氣的または磁氣的特性が変化する検出要素をもつもの（G 0 5 D 2 3 / 1 3 が優先）
16/00	流体圧力の制御	23/22	・・・・検出要素が熱電対であるもの
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 [2 0 0 6 . 0 1]	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
16/04	・補助動力のないもの	23/26	・・・・検出要素が温度により変化する透磁率をもつもの
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，ペローズ，カプセル，であるもの	23/27	・放射線に応答する検出要素をもつもの
16/08	・・・・液体圧の制御	23/275	・温度変化に因答して膨脹，収縮または溶解する検出要素をもつもの
16/10	・検出要素がピストンまたはプランジャーであるもの	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．温度変化を予想しているもの [2 0 0 6 . 0 1]
16/12	・検出要素が浮子であるもの	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
16/14	・補助的非電氣的動力のあるもの [2]	24/00	粘度の制御
16/16	・制御される流体から得られるもの	24/02	・電気的手段の使用によって特徴づけられたもの
16/18	・外部動力源から得られるもの	25/00	光，例．強度，色または位相，の制御（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 G 0 2 B 2 6 / 0 0 ；光を制御するため光学媒体の特性を変える部材または
16/20	・電気的手段の使用によって特徴づけられたもの		
17/00	トルクの制御；機械的動力の制御		
17/02	・電気的手段の使用を特徴とするもの		

	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 G 0 2 F 1 / 0 0) [2 0 0 6 . 0 1]	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 [2 0 2 4 . 0 1]
25/02	・電気的手段の使用によって特徴づけられ たもの	105/65	・ショーまたはパフォーマンス ,すなわち 公演のためのもの [2 0 2 4 . 0 1]
27/00	メイングループ G 0 5 D 1 / 0 0 ~ G 0 5 D 2 5 / 0 0 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	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 [2 0 2 4 . 0 1]
27/02	・電気的手段の使用によって特徴づけられ たもの	105/80	・情報収集のためのもの ,例 . 学術研究の ためのもの [2 0 2 4 . 0 1]
29/00	電気的変量と非電気的変量の同時制御	105/85	・警察 ,セキュリティ ,すなわち警備ま たは軍用途のための巡回または偵察の ためのもの [2 0 2 4 . 0 1]
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]	107/00	制御される運行体の特定の環境 [2 0 2 4 . 0 1]
<u>G 0 5 D 1 / 0 0 のグループに関連付けられたイン デキシング系列 [2 0 2 4 . 0 1]</u>		107/10	・屋外の調節 ,調整または規制された空間 [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	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 [2 0 2 4 . 0 1]
101/10	・人工知能 [A I] 技術の使用 [2 0 2 4 . 0 1]	107/17	・人間優先の空間 ,例 . 居住地域 ,歩道 , 公園または浜 [2 0 2 4 . 0 1]
101/15	・機械学習 ,例 . ニューラルネットワー ク ,の使用 [2 0 2 4 . 0 1]	107/20	・土地の使用 [2 0 2 4 . 0 1]
101/20	・外部にある物体認識の使用 [2 0 2 4 . 0 1]	107/30	・未舗装路 [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	107/40	・家屋内の環境 [2 0 2 4 . 0 1]
105/00	制御される運行体の特定の用途 [2 0 2 4 . 0 1]	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 [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	107/60	・出入り自由の建物 ,例 . 事務所 ,病院 , 商店街または大学 [2 0 2 4 . 0 1]
105/10	・清掃 ,電気掃除機での清掃または研磨の ためのもの [2 0 2 4 . 0 1]	107/70	・工業用地 ,例 . 倉庫または工場 [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	107/80	・運送拠点 [2 0 2 4 . 0 1]
105/20	・運送のためのもの [2 0 2 4 . 0 1]	107/90	・建設現場 ; 土木工事 [2 0 2 4 . 0 1]
105/22	・人間の運送のもの [2 0 2 4 . 0 1]	109/00	制御される運行体の種類 [2 0 2 4 . 0 1]
105/28	・貨物の運送のもの [2 0 2 4 . 0 1]	109/10	・陸用運行体 [2 0 2 4 . 0 1]
105/30	・ソーシャル用途または介護用途のための もの [2 0 2 4 . 0 1]	109/12	・脚を有するもの [2 0 2 4 . 0 1]
105/35	・戦闘のためのもの [2 0 2 4 . 0 1]	109/15	・よじ登る運行体 [2 0 2 4 . 0 1]
105/40	・通信のためのもの ,例 . 無線ネットワー ク中継器 [2 0 2 4 . 0 1]	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 [2 0 2 4 . 0 1]
105/45	・製造 ,保守または修繕のためのもの [2 0 2 4 . 0 1]	109/20	・航空機 ,例 . ドローン [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	109/22	・固定翼を有するもの [2 0 2 4 . 0 1]
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 [2 0 2 4 . 0 1]	109/25	・回転翼航空機 [2 0 2 4 . 0 1]
		109/28	・ミサイル [2 0 2 4 . 0 1]
		109/30	・水用運行体 [2 0 2 4 . 0 1]
		109/40	・宇宙用運行体 [2 0 2 4 . 0 1]
		109/50	・宇宙 ,空 ,陸または水の環境のうちの 2 つ以上の環境に特に適合する運行体 ,例 . 水陸両用の運行体 [2 0 2 4 . 0 1]
		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 [2 0 2 4 . 0 1]

G 0 5 D

- 111/10 ・ 光学的信号 [2 0 2 4 . 0 1]
- 111/20 ・ 音響信号，例．超音波信号 [2 0 2 4 .
0 1]
- 111/30 ・ 無線信号 [2 0 2 4 . 0 1]
- 111/40 ・ 誘導ループ型の信号 [2 0 2 4 . 0 1]
- 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 [2 0 2 4 . 0 1]
- 111/60 ・ 2 つ以上の信号の組み合わせ [2 0 2 4 .
0 1]
- 111/63 ・ ・ 同じ種類のもの，例．立体視またはオ
プティカルフロー [2 0 2 4 . 0 1]
- 111/67 ・ ・ センサフュージョン [2 0 2 4 . 0 1]