

請求の範囲

- [請求項1] 進行方向に関して前後に位置する2以上のロータと、
前記2以上のロータを駆動する駆動装置であって、該2以上のロータのうち少なくとも2つを互いに異なる方向に回転させる駆動装置とを備えた、移動体。
- [請求項2] 前記駆動装置が、各々の前記ロータに各々が動力を与える2以上のモータを備え、
前記2以上のモータのうち少なくとも2つが、自己により動力を与えられる前記ロータを互いに異なる方向に回転させるよう構成された、
請求項1に記載の移動体。
- [請求項3] 前記移動体の姿勢に関する姿勢情報を計測する姿勢情報センサと、
前記姿勢情報センサが計測した前記姿勢情報に応じて前記2以上のロータのうち少なくとも1つの回転速度を制御することにより前記移動体の姿勢を制御するべく、前記駆動装置を制御する姿勢制御部とを備えた、請求項1又は2のいずれか一項に記載の移動体。
- [請求項4] 進行方向撮影カメラと、進行方向撮影データ送信器とを更に備え、
前記進行方向撮影カメラにより進行方向を撮影し、得られた進行方向撮影データを前記進行方向撮影データ送信器から外部に送信しつつ移動するよう構成された、
請求項1乃至3のいずれか一項に記載の移動体。
- [請求項5] 後方撮影カメラを更に備えた、
請求項1乃至4のいずれか一項に記載の移動体。
- [請求項6] 前記後方撮影カメラが進行方向に関して前記2以上のロータの後方側に位置し、該後方側から見たときに各々のロータの少なくとも一部が該後方撮影カメラによって遮られない、
請求項5に記載の移動体。
- [請求項7] 線状部材に対して接続された、請求項1乃至6のいずれか一項に記

載の移動体。

- [請求項8] 前記線状部材が電力供給線を含み、
前記移動体が、外部電源から前記電力供給線を介して電力の供給を受けつつ移動するよう構成された、
請求項7に記載の移動体。
- [請求項9] 前記2以上のロータを前記進行方向に対して側面で少なくとも部分的に覆うカバー部材を更に備え、該カバー部材が下側の前記側面内に排気孔を有する、
請求項1乃至8のいずれか一項に記載の移動体。
- [請求項10] 進行方向に関して前後に位置する2以上のロータと、
前記2以上のロータを駆動する駆動装置であって、該2以上のロータのうち少なくとも2つを互いに異なる方向に回転させる駆動装置と、
後方撮影カメラと
を備え、線状部材に対して接続された移動体に、閉鎖性空間の内部を進行方向に移動させる段階と、
前記線状部材を用いて前記移動体を前記進行方向とは逆側に移動させつつ、前記後方撮影カメラにより前記閉鎖性空間の内部を撮影する段階と
を備えた方法。