

(12) 按照专利合作条约所公布的国际申请

(19) 世界知识产权组织
国际局



(10) 国际公布号
WO 2020/056669 A1

(43) 国际公布日
2020 年 3 月 26 日 (26.03.2020)

(51) 国际专利分类号:
G05D 1/10 (2006.01) *G06T 17/05* (2011.01)
B64D 47/08 (2006.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2018/106715

(22) 国际申请日: 2018 年 9 月 20 日 (20.09.2018)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(71) 申请人: 中建科技有限公司深圳分公司(CHINA CONSTRUCTION SCIENCE & TECHNOLOGY GROUP CO., LTD. SHENZHEN BRANCH) [CN/CN]; 中国广东省深圳市南山区华泰路培训大厦3楼, Guangdong 518000 (CN)。

(72) 发明人: 张仲华(ZHANG, Zhonghua); 中国广东省深圳市南山区华泰路培训大厦3楼, Guangdong 518000 (CN)。 樊则森(FAN, Zesen); 中国广东省深圳市南山区华泰路培训大厦3楼, Guangdong

518000 (CN)。 苏世龙(SU, Shilong); 中国广东省深圳市南山区华泰路培训大厦3楼, Guangdong 518000 (CN)。 李新伟(LI, Xinwei); 中国广东省深圳市南山区华泰路培训大厦3楼, Guangdong 518000 (CN)。 谭睿楠(TAN, Ruinan); 中国广东省深圳市南山区华泰路培训大厦3楼, Guangdong 518000 (CN)。 肖子捷(XIAO, Zijie); 中国广东省深圳市南山区华泰路培训大厦3楼, Guangdong 518000 (CN)。 滕荣(TENG, Rong); 中国广东省深圳市南山区华泰路培训大厦3楼, Guangdong 518000 (CN)。

(74) 代理人: 深圳中一联合知识产权代理有限公司(SHENZHEN ZHONGYI UNION INTELLECTUAL PROPERTY AGENCY CO., LTD.); 中国广东省深圳市福田区园岭街道深南中路1014号报春大厦9楼(5号信箱), Guangdong 518028 (CN)。

(81) 指定国(除另有指明, 要求每一种可提供的国家保护): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG,

(54) **Title:** CONTROL METHOD AND APPARATUS FOR UNMANNED AERIAL VEHICLE CRUISE BASED ON PREFABRICATED BUILDING PLATFORM

(54) 发明名称: 一种基于装配式建筑平台的无人机巡航的控制方法及装置

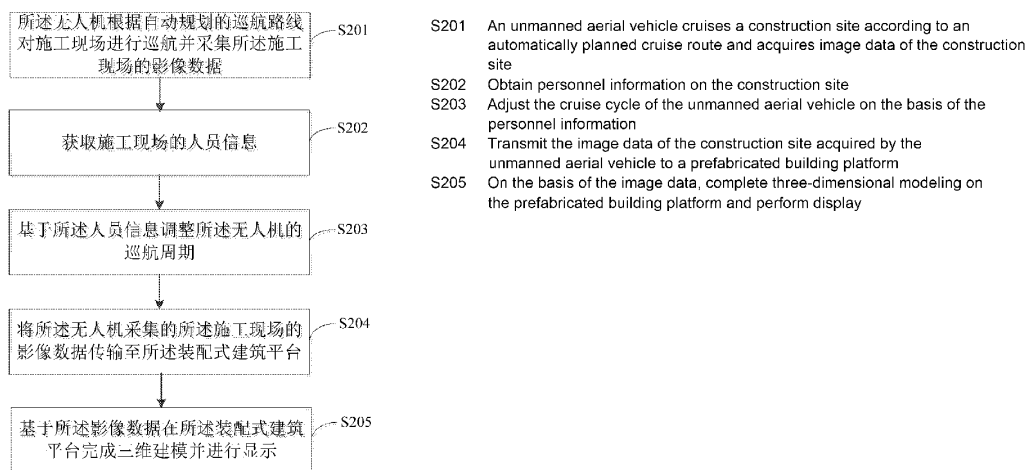


图 2

(57) **Abstract:** A control method and apparatus for unmanned aerial vehicle cruise based on a prefabricated building platform, a terminal device (6), and a computer readable storage medium. The control method comprises: obtaining personnel information on a construction site; adjusting the cruise cycle of an unmanned aerial vehicle on the basis of the personnel information; transmitting image data of the construction site acquired by the unmanned aerial vehicle to the prefabricated building platform; and on the basis of the image data, completing three-dimensional modeling on the prefabricated building platform and performing display. Therefore, the problem of low intelligence level of the existing unmanned aerial vehicle cruise method is solved.

[见续页]

BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW。

- (84) 指定国(除另有指明, 要求每一种可提供的地区保护): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 欧亚 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 欧洲 (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG)。

本国际公布:

- 包括国际检索报告(条约第21条(3))。

(57) 摘要: 一种基于装配式建筑平台的无人机巡航的控制方法、装置、终端设备(6)及计算机可读存储介质, 所述控制方法包括: 获取施工现场的人员信息; 基于所述人员信息调整所述无人机的巡航周期; 将所述无人机采集的所述施工现场的影像数据传输至所述装配式建筑平台; 基于所述影像数据在所述装配式建筑平台完成三维建模并进行显示, 解决了现有的无人机巡航方法智能化水平较低的问题。