

(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 2023/045301 A1

(43) 国际公布日
2023 年 3 月 30 日 (30.03.2023)

(51) 国际专利分类号:
B64D 31/06 (2006.01) **B64D 27/24** (2006.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2022/086144

(22) 国际申请日: 2022 年 4 月 11 日 (11.04.2022)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
202111106333.9 2021 年 9 月 22 日 (22.09.2021) CN

(71) 申请人: 北京三快在线科技有限公司
(**BEIJING SANKUAI ONLINE TECHNOLOGY CO., LTD.**) [CN/CN]; 中国北京市海淀区北四环西路 9 号 2106-030, Beijing 100080 (CN)。

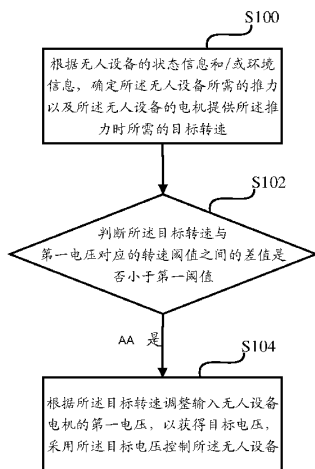
(72) 发明人: 滕雄(**TENG, Xiong**); 中国北京市海淀区北四环西路 9 号 2106-030, Beijing 100080 (CN)。
张添保(**ZHANG, Tianbao**); 中国北京市海淀区北四环西路 9 号 2106-030, Beijing 100080 (CN)。
刘宝旭(**LIU, Baoxu**); 中国北京市海淀区北四环西路 9 号 2106-030, Beijing 100080 (CN)。
陈刚(**CHEN, Gang**); 中国北京市海淀区北四环西路 9 号 2106-030, Beijing 100080 (CN)。

(74) 代理人: 北京曼威知识产权代理有限公司 (**BEIJING MAVAIP INTELLECTUAL PROPERTY LAW FIRM**); 中国北京市海淀区上地三街 9 号嘉华大厦 B 座 411 室, Beijing 100085 (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: UNMANNED DEVICE CONTROL

(54) 发明名称: 无人设备控制



S100 According to status information and/or environmental information of an unmanned device, determine a thrust required by the unmanned device, and a target rotation speed which is required by an electric motor of the unmanned device to provide the thrust

S102 Determine whether the difference value between the target rotation speed and a rotation speed threshold value corresponding to a first voltage is less than a first threshold value

S104 Adjust, according to the target rotation speed, the first voltage input into the electric motor of the unmanned device, so as to obtain a target voltage, and then control the unmanned device by using the target voltage

AA Yes

图 1

(57) Abstract: Provided are an unmanned device control method and apparatus, and a storage medium and an electronic device. The method comprises: by means of status information and/or environmental information of an unmanned device, determining a thrust required by the unmanned device, and a target rotation speed which is required to provide the thrust required by the unmanned device; and adjusting, according to the target rotation speed, a voltage input into an electric motor of the unmanned device, and then controlling the unmanned device by using the adjusted voltage.

(57) 摘要: 提供了一种无人设备控制方法、装置、存储介质及电子设备, 本方法通过无人设备的状态信息和/或环境信息, 确定无人设备的所需的推力, 以及提供无人设备所需推力时所需的目标转速, 并根据目标转速调整输入无人设备电机的电压, 以调整后的电压控制无人设备。

[见续页]

WO 2023/045301 A1

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, IT, JM, 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, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, 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))。