

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2019年10月3日(03.10.2019)



(10) 国際公開番号

WO 2019/186713 A1

(51) 国際特許分類:
G05D 1/10 (2006.01) B64D 1/22 (2006.01)
B64C 39/02 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2018/012534

(22) 国際出願日: 2018年3月27日(27.03.2018)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(71) 出願人: 株式会社自律制御システム研究所(AUTONOMOUS CONTROL SYSTEMS LABORATORY LTD.) [JP/JP]; 〒2617132 千葉県千葉市美浜区中瀬2丁目6番地1 WBGマリブウエスト32階 Chiba (JP).

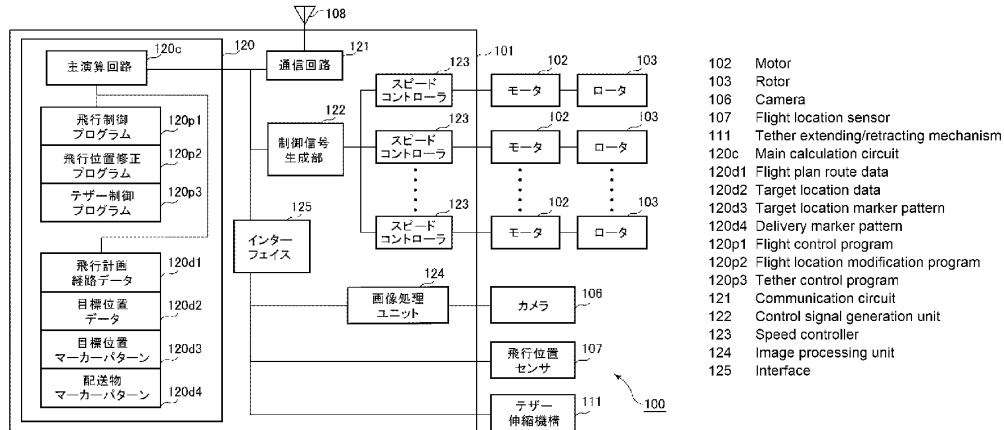
(72) 発明者: ラービ・クリストファー・トーマス(RAABE Christopher Thomas); 〒2617132 千葉県千葉市美浜区中瀬2丁目6番地1 WBGマリブウエスト32階 株式会社自律制御システム研究所内 Chiba (JP). ベリストロム・ニクラス(BERGSTROM Niklas); 〒2617132 千葉県千葉市美浜区中瀬2丁目6番地1 WBGマリブウエスト32階 株式会社自律制御システム研究所内 Chiba (JP). 井上 翔介(INOUE Shosuke); 〒2617132 千葉県千葉市美浜区中瀬2丁目6番地1 WBGマリブウエスト32階 株式会社自律制御システム研究所内 Chiba (JP).

(74) 代理人: 田中 伸一郎, 外(TANAKA Shinichiro et al.); 〒1008355 東京都千代田区丸の内3

(54) Title: UNMANNED AIRCRAFT

(54) 発明の名称: 無人航空機

FIG.3



(57) Abstract: According to the present invention, an unmanned aircraft is used to quickly and accurately identify a target location and cause a specific mechanism having a predetermined function to operate at that target location. An unmanned aircraft 100; refers to a target location marker pattern 120d3 representing the appearance of a target location marker 161 that is disposed to have a predetermined positional relationship with a target location; detects an image portion from an image captured by a camera 106 for capturing an image of a scene below the unmanned aircraft 100, said image portion corresponding to the target location marker 161; is guided to directly above the target location on the basis of the detected image portion; and causes a specific mechanism to operate there.

[続葉有]

丁目 3 番 1 号 新東京ビル 中村 合同 特
許法律事務所 Tokyo (JP).

- (81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, 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(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (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).

添付公開書類:

- 国際調査報告 (条約第21条(3))

(57) 要約: 無人航空機を使用して、目標位置を迅速かつ正確に特定し、その目標位置で所定の機能を有する特定機構を動作させる。無人航空機 100 は、目標位置に対して所定の相対位置関係に配置される目標位置マーカー 161 の外観を表わす目標位置マーカーパターン 120 d 3 を参照し、無人航空機 100 の下方の画像を取得するカメラ 106 で取得された画像の中から目標位置マーカー 161 に対応する画像部分を検出し、それに基づいて目標位置の直上に誘導され、そこで特定機構を動作させる。