

(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4月25日(25.04.2019)



(10) 国際公開番号

WO 2019/077682 A1

- (51) 国際特許分類:
G01C 21/20 (2006.01) *G08G 5/00* (2006.01)
B64C 39/02 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2017/037563
- (22) 国際出願日: 2017年10月17日(17.10.2017)
- (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 W B G マリブウエスト32階 Chiba (JP).
- (72) 発明者: 新家 健司(SHINYA Kenji); 〒2617132 千葉県千葉市美浜区中瀬2丁目6番地1 W B G 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

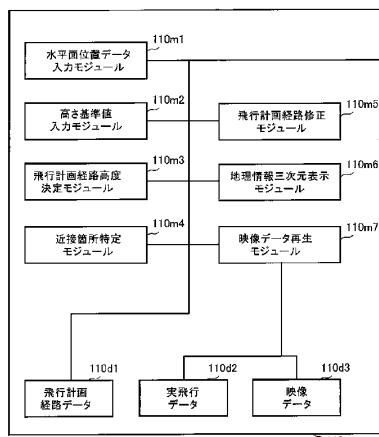
丁目3番1号 新東京ビル 中村合同特許法律事務所 Tokyo (JP).

- (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,

(54) Title: SYSTEM AND PROGRAM FOR SETTING PLANNED FLIGHT PATH FOR UNMANNED AERIAL VEHICLE

(54) 発明の名称: 無人航空機の飛行計画経路を設定するためのシステム及びプログラム

FIG. 5



110d1 Planned flight path data
110d2 Actual flight data
110d3 Video data
110m1 Horizontal plane position data input module
110m2 Height reference value input module
110m3 Planned flight path altitude determination module
110m4 Nearby location specification module
110m5 Planned flight path correction module
110m6 Three-dimensional geographic information display module
110m7 Video data playback module

(57) Abstract: The present invention sets a three-dimensional planned flight path on the basis of a scheduled flight path input for an unmanned aerial vehicle. A system for setting a three-dimensional planned flight path for an unmanned aerial vehicle according to the present invention is characterized by receiving data expressing a scheduled flight path for the unmanned aerial vehicle on a horizontal plane, acquiring height reference values expressing the surface elevation below a plurality of positions on a planned flight path, and setting values obtained by adding flight altitudes corresponding to the positions to the height reference values as the altitude data for the planned flight path.

(57) 要約: 入力された無人航空機の飛行予定経路に基づき三次元の飛行計画経路を設定する。本発明の無人航空機の三次元の飛行計画経路を設定するためのシステムは、無人航空機の水平面の飛行予定経路を表わすデータを入力し、飛行計画経路上の複数の位置のそれぞれの下にある表面の標高を表す高さ基準値を取得し、その位置に対応する飛行高度を高さ基準値に加算した値を飛行計画経路の高度のデータとして定めることを特徴とする。

[続葉有]

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).

規則4. 17に規定する申立て：

- 不利にならない開示又は新規性喪失の例外に関する申立て（規則4. 17(v)）

添付公開書類：

- 国際調査報告（条約第21条(3)）