

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載
【部門区分】第2部門第5区分
【発行日】平成22年10月14日(2010.10.14)

【公開番号】特開2008-150028(P2008-150028A)
【公開日】平成20年7月3日(2008.7.3)
【年通号数】公開・登録公報2008-026
【出願番号】特願2007-245246(P2007-245246)
【国際特許分類】

B 6 4 D 1/02 (2006.01)

B 6 4 C 29/00 (2006.01)

【F I】

B 6 4 D 1/02

B 6 4 C 29/00 A

【手続補正書】

【提出日】平成22年8月26日(2010.8.26)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

デバイスを配置する方法であって、
位置測定装置を有する無人航空機を、投下地点へ移動させるステップと、
前記位置測定装置を用いて、前記無人航空機の位置を測定するステップと、
障害物について前記投下地点の評価を行うステップと、
前記障害物についての前記投下地点の前記評価に基づいて、前記無人航空機からデバイスを配備するステップと、
前記デバイスへ、前記無人航空機の位置を提供するステップと
を備える方法。

【請求項2】

請求項1に記載の方法であって、前記デバイスを配備する前記ステップは、前記無人航空機が前記投下地点の上空でホバリングしている間に前記無人航空機から前記デバイスを投下するステップを含む、方法。

【請求項3】

請求項1に記載の方法であって、前記デバイスを配備する前記ステップは、前記無人航空機が着陸した後に前記無人航空機から前記デバイスを分離するステップを含む、方法。

【請求項4】

請求項1に記載の方法であって、前記投下地点を評価する前記ステップは、前記無人航空機を用いて、前記投下地点の画像を取得して、前記画像を、前記画像を評価できる遠隔地へ送信するステップを含む、方法。

【請求項5】

請求項1に記載の方法であって、前記デバイスを配備した後に前記デバイスを評価するステップを更に含む、方法。

【請求項6】

請求項5に記載の方法であって、前記デバイスを評価する前記ステップは、前記デバイスが地面に適切に配置されたことを検証するステップを含む、方法。

【請求項7】

請求項 5 に記載の方法であって、前記デバイス进行评估する前記ステップは、前記デバイスの機能を検証するステップを含む、方法。

【請求項 8】

請求項 1 に記載の方法であって、前記デバイスを用いてデータを前記無人航空機へ送信するステップを更に含む、方法。

【請求項 9】

請求項 1 に記載の方法であって、前記無人航空機を用いて前記デバイスを再プログラミングするステップを更に含む、方法。