



(19) REPUBLIKA HRVATSKA
DRŽAVNI ZAVOD ZA
INTELEKTUALNO VLASNIŠTVO

(10) Identifikator
dokumenta:

HR P20191479 T1



HR P20191479 T1

(12) **PRIJEVOD PATENTNIH ZAHTEJEVA
EUROPSKOG PATENTA**

(51) MKP:

B62D 15/02 (2006.01)

B63H 25/52 (2006.01)

G05D 1/02 (2006.01)

B63H 25/42 (2006.01)

B63B 49/00 (2006.01)

G01C 21/20 (2006.01)

(46) Datum objave prijevoda patentnih zahtjeva: 15.11.2019.

(21) Broj predmeta: P20191479T

(22) Datum podnošenja zahtjeva: 16.08.2019.

(96) Broj europske prijave patenta: EP 14450050.1
Datum podnošenja europske prijave patenta: 27.11.2014.

(97) Broj objave europske prijave patenta: EP 2878528 A2
Datum objave europske prijave patenta: 03.06.2015.

(97) Broj objave europskog patenta: EP 2878528 B1
Datum objave europskog patenta: 22.05.2019.

(31) Broj prve prijave: 9062013

(32) Datum podnošenja prve prijave: 27.11.2013.

(33) Država ili organizacija podnošenja prve prijave: AT

(73) Nositelji patenta:

Andreas Kuhn, Georgenberg 111, 5431 Kuchl, AT

Birgit Kuhn, Georgenberg 111, 5431 Kuchl, AT

(73) Izumitelji:

Andreas Kuhn, Georgenberg 111, 5431 Kuchl, AT

Konstantin Kuhn, Georgenberg 111, 5431 Kuchl, AT

(74) Zastupnik:

ZMP IP d.o.o., 10000 Zagreb, HR

(54) Naziv izuma: POSTUPAK ZA PRIVEZ NA MOTORNI POGON

HR P20191479 T1

PATENTNI ZAHTEJEVI

1. Postupak za privez na motorni pogon broda (1), naročito jahte, na mjesto za privez (2) u području za privez, pri čemu se u koraku generiranja karte izrađuje stvarna karta okoliša područja za privez, pri čemu se u koraku određivanja položaja za privez mjesto za privez (2) i položaj za privez broda (1) na mjestu za privez (2) određuju u području za privez, pri čemu se u koraku planiranja putanje kreira mnoštvo preliminarnih putanja prema stvarnom položaju broda (1) do položaja za privez broda (1), pri čemu se preliminarne putanje procjenjuju prema najmanje jednom kriteriju procjene i na temelju toga se dodjeljuje vrijednost kvalitete, pri čemu se preliminarna putanja s najboljom vrijednošću kvalitete odabire kao ciljane putanje (3) za korak praćenja putanje, pri čemu se u koraku praćenja putanje brod (1) usmjerava duž ciljane putanje (3) u smjeru položaja za privez.
2. Postupak prema patentnom zahtjevu 1, **naznačen time što** najmanje jedan kriterij ocjenjivanja obuhvaća vjerojatnost sudara broda (1) s drugim objektima sa stvarne karte.
3. Postupak prema patentnom zahtjevu 1 ili 2, **naznačen time što** se podaci senzora iz senzora za okoliš (4) broda (1) koriste za korak generiranja karte radi generiranja stvarne karte.
4. Postupak prema jednom od patentnih zahtjeva 1 do 3, **naznačen time što** je područje za privez lučki objekt (5), te da se prvi podaci poslani iz kontrolnog centra lučkog objekta (5) koriste za korak generiranja karte radi generiranja stvarne karte.
5. Postupak prema patentnom zahtjevu 4, **naznačen time što** prvi podaci sadrže koordinatne točke fiksnih konstrukcija (6) lučkog objekta (5).
6. Postupak prema patentnom zahtjevu 4 ili 5, **naznačen time što** prvi podaci sadrže plan zauzimanja lučkog objekta (5) s drugim brodovima (7).
7. Postupak prema jednom od patentnih zahtjeva 1 do 6, **naznačen time što** su mjesto za privez (2) i položaj za privez broda (1) određeni na osnovi stvarne karte.
8. Postupak prema jednom od patentnih zahtjeva 1 do 7, **naznačen time što** se u koraku praćenja putanje stvarna karta više ažurira.
9. Postupak prema jednom od patentnih zahtjeva 1 do 8, **naznačen time što**, se u koraku praćenja putanje, okolina broda (1) prati pomoću senzora okoline (4).
10. Postupak prema jednom od patentnih zahtjeva 1 do 9, **naznačen time što** ako se u koraku praćenja putanje detektira prepreka u ciljnoj putanji (3), ponovno se provodi korak planiranja putanje.
11. Brod (1), naročito jahta, koji sadrži uređaj za upravljanje za pomicanje broda (1), pri čemu brod (1) sadrži senzore okoline (4) i regulacijsku jedinicu spojenu na senzore okoline (4), pri čemu je regulacijska jedinica povezana upravljačkim uređajem kako bi se na unaprijed određeni način pomicao brod (1), **naznačen time što** je regulacijska jedinica konstruirana za izradu stvarne karte okoline područja za privez, radi odabira mjesta za privez (2) i položaja za privez broda (1) na mjestu za privez (2), kako bi se stvorio veći broj privremenih putanja od stvarnog položaja broda (1) do položaja za privez broda (1), radi procjene privremenih putanja prema najmanje jednom kriteriju ocjenjivanja i na temelju toga za dodjeljivanje vrijednosti kvalitete, te za odabir privremene putanje s najboljom vrijednošću kvalitete kao ciljane putanje (3), te za upravljanje brodom (1) duž ciljane putanje (3) u smjeru položaja za privez aktiviranjem upravljačkog uređaja uz nadzor okoline broda (1) pomoću senzora okoline (4).
12. Brod (1) prema patentnom zahtjevu 11, **naznačen time što** jedinica za reguliranje sadrži model strojnog učenja, model koji se temelji na podacima i/ili model koji se temelji na primjeru.