

無線による方位測定;無線による航行;電波の使用による距離または速度の決定;電波の反射または再輻射を用いる位置測定または存在探知;その他の波を用いる類似の装置

注

(1) このサブクラスにおいては, 下記の用語は以下に示す意味で用いる:[6]

— “応答機” とは, 特定の応答波または識別波の発信により到来する質問波または探知波に反応する装置を意味する。[6]

(2) クラス G01 のタイトルに続く注およびサブクラス G09B のタイトルに続く注 (1) に注意すること。

サブクラス内の索引

ビーコン方式;方位測定器;位置決定 1/00, 19/00;3/00;5/00
レーダまたは類似の方式.....

細部 7/00.....

電波を用いるもの, 波長または波の種類に無関係または特定されないもの 13/00.....

音波を用いるもの 15/00.....

電波以外の電磁波を用いるもの 17/00.....

反射または再放射を用いない距離または速度の測定方式
11/00.....

1/00 非指向性受信機により探知でき, かつビーコン送信機に関連して定められる方向, 位置, または位置線を測定できる, 1 または複数の特性をもつ信号を送信するビーコンまたはビーコン方式;それと協働する受信機 (2 以上の方向, 位置線測定を組み合わせることによる位置決定 G01S5/00) [2]

B 誘導無線

C ・交差型二線式 (E が優先)

D ・交差型多線式 (E が優先)

E ・交差型二進コード化

F ・非交差型 (G が優先)

G ・非交差型二進コード化

Z その他のもの [例. シミュレータ]

1/02 ・電波を使用するもの (19/00 が優先)
[1, 2010. 01]

1/04 ・細部

1/06 ・多重指示を与えるための手段, 例. 粗指示および精密指示

1/08 ・方向または位置線を決定するための方式

1/10 ・別々の方向を向きながらも互いに重複した指向特性をもつ複数のアンテナまたはアンテナ方式から, 順次に送信された複数の信号の振幅を比較するもの, 例. 等信号 A—N 形

1/12 ・信号が, 周期的に変化するその指向特性の方向をもつ一つのアンテナまたはアンテナ方式から順次に送信されるもの,

1/14

例. 順次に動作する反射器によるもの

・別々の方向を向きながらも互いに重複した指向特性をもつ複数のアンテナまたはアンテナ方式から, 同時に送信された複数の信号の振幅を比較するもの

1/16

・方位角誘導方式, 例. 航空機接近路を決定するための方式, ローカライザ方式

1/18

・仰角誘導方式, 例. 航空機グライドパスを決定するための方式

1/20

・互いに離れて配置された無指向性のアンテナまたはアンテナ方式から送信された, 複数の同期した信号の伝播時間を比較するもの, すなわち路程差方式

1/22

・上記の複数の同期した信号は, 各搬送波の周波数が変調されており, かつ上記の伝播時間は受信された各搬送波の瞬時周波数の差の測定により比較されるもの

1/24

・上記の複数の同期した信号は, 各搬送波がパルス変調または等価的にパルス変調され, かつ上記の伝播時間は変調の有意部分の到達時間差の測定により比較されるもの

1/26

・複数のパルスまたは複数の時間基準信号が受信機で局部的に発生され, かつ受信信号に対し所定の時間関係に持って来られる方式, 例. パルス間隔が, 第1 および第2 のアンテナまたはアンテナ方式から受信された信号の変調の有意部分の到達時間差と一致する方式

1/28

・上記の所定の時間関係が自動的に維持されるもの

1/30

・上記の同期した信号または連続波の断続列系であって, その断続は, 方向または位置線を決定するためのものでなく, かつ上記の伝播時間は位相差の測定により比較されるもの

1/32

・増幅の有無を問わず, 受信された複数の信号またはそこから導かれた信号が直接に位相比較される方式

1/34

・第1 と第2 の同期した信号が両アンテナまたはアンテナ方式から送信され, かつ第1 の信号を互いにヘテロダインすることによって得られるビート周波数が, 第2 の信号を互いにヘテロダインすることによって得られるビート周波数と位相比較される方式

1/36

・同期した複数の信号をヘテロダインすることによって得られたビート周波数が, 実質的に方向と無関係な位相をもつ基準信号と位相比較される方式

1/38

・[1] 循環路を移動または移動するよう

	に見えるアンテナにより送信された信号の、ドップラー効果による、周波数変化の包絡線の位相と、[2]アンテナの循環移動または見かけの循環移動の周波数に同期されている基準信号の位相との比較を用いるもの		
1/40	・・・アンテナの見かけの移動が、複数の固定アンテナの循環的、順次的付勢により作り出されるもの	1/62	・・・ビーム信号と補助信号との間の位相角関係を変化させるもの[5]
1/42	・・・移動受信機において、その受信機の、円すい走査軸からの任意の変位を指示する信号を送信する円すい走査ビームビーコン、例. “ビームライデング” ミサイル制御用[5]	1/64	・・・パルスタイミングを変化させるもの、例. 対をなして放射されるパルスの間の間隔を変化させるもの[5]
1/44	・・・回転面または揺動面内における方向を定める回転ビーコンまたは揺動ビーコン[5]	1/66	・・・方向を指示する情報信号、例. 音声、モールス、を付加するもの[5]
1/46	・・・受信機においてビームの搬送波の実質的に連続する正弦波包絡線信号を作り出し、かつその位相角がビーコンに対する基準方向との間の角度に依存するところの広ビーム方式、例. カージオイド方式[5]	1/68	・・・方向情報をもたない信号を送信するマーカビーコン、バウンダリビーコン、コールサインビーコンまたは同様なビーコン
1/48	・・・方向に依存する包絡線信号の位相角が方向角の倍数であるもの、例. 「精密」方位角指示用[5]	1/70	・・・電波以外の電磁波を用いるもの
1/50	・・・方向に依存する包絡線信号の位相角が、方向に依存しない基準信号と比較されるもの[5]	1/72	・・・超音波、音波または亜音波を用いるもの
1/52	・・・別々の速度または別々の方向で回転する複数のビームにより作り出された、方向に依存する複数の包絡線信号の各位相角が比較されるもの[5]	1/74	・・・細部[5]
1/54	・・・受信機において、ビーム搬送波のパルス形包絡線信号を作り出し、かつそのタイミングがビーコンに対する受信機の方角とビーコンに対する基準方向との間の角度に依存する狭ビーム方式;受信機において、ビーム搬送波のパルス形包絡線信号を作り出し、かつそのタイミングが、ビーコンに対する受信機の方角とビーコンに対する基準方向との間の角度に依存している、狭い範囲を定める重複広ビーム方式[5]	1/76	・・・方向または位置決定のための方式[5]
A	MLS (ビーム走査によるもの)	1/78	・・・別々の方向を向く特性をもつ変換器または変換器方式から送信された複数の信号の振幅を比較するもの[5]
Z	その他のもの	1/80	・・・互いに離れて配置された無指向性の変換器または変換器方式から送信される、複数の同期した信号の伝播時間を比較するもの、すなわち路程差方式[5]
1/56	・・・ビームの受信により導かれたパルス形包絡線信号のタイミング[5]	1/82	・・・回転面または揺動面内における方向を定める回転ビーコンまたは誘動ビーコン[5]
1/58	・・・送信されるビームの特性または補助信号の特性が、ビームの回転または揺動と時間的に同期して変化されるもの[5]	3/00	方向性を有しない亜音波、音波、超音波、電磁波、または粒子放射の到来する方向を決定するための方位測定機 (2 以上の方向、位置線測定を組み合わせることによる位置決定 G01S5/00)
1/60	・・・ビーム信号または補助信号の	3/02	・・・電波を用いるもの
		3/04	・・・細部
		A	表示装置 [3/62, 3/68 が優先]
		B	方位測定用ゴニオメータ
		C	方位測定用アンテナ
		Z	その他のもの
		3/06	・・・実効的な指向性を増大させるための手段、例. 別々の方向に向けられた指向特性をもつ信号によるものまたは回転または揺動しているビームアンテナから求められる信号の包絡線波形のせん鋭化によるもの (方向を決定するために別々の方向に向けられた指向特性をもつ複数の信号の振幅を比較するもの G01S3/16, G01S3/28)
		3/08	・・・偏波誤差を低減させるための手段、例. アドコック形または間隔を置いて並べられたループアンテナ方式の使用によるもの
		3/10	・・・象限誤差、設置誤差または同様の誤差を低減または補償するための手段
		3/12	・・・方向のセンスを決定するための手段、例. 指向性アンテナまたはゴニオメータ

	の搜索コイルからの信号と、無指向性アンテナからの信号との結合によるもの (指向性信号と無指向性信号との結合によって引き出された複数の信号の振幅を比較することによる方向の測定 G01S3/24, G01S3/34)		例. 回転式ループアンテナまたは等価ゴニオメータ方式
3/14	・方向の決定または所定の方向からの偏差の決定のための方式	3/42	・・・・上記の所望の状態が自動的に維持されるもの
3/16	・・・・別々の方向に向けられた指向特性をもつ複数の受信アンテナもしくはアンテナ方式、または指向特性の方向が周期的に変えられる1個のアンテナから、順次引き出された複数の信号の振幅を比較するもの	A	プログラム追尾
3/18	・・・・別々の指向性アンテナから直接に導かれたもの	B	高次モードを利用
3/20	・・・・指向特性の方向が周期的に変化される1個のアンテナ方式により受信された信号の標本化によって導かれたもの	C	和差モノパルス
3/22	・・・・別々のアンテナからの信号の別々の結合から導かれるもの、例. 和と差との比較	D	移動体上に設置
3/24	・・・・上記の別々のアンテナが一つの指向性アンテナと一つの無指向性アンテナとを包含するもの、例. 逆のカージオイド指向特性を作り出すループアンテナと開路アンテナとの結合	Z	その他のもの
3/26	・・・・上記の別々のアンテナが別々の方向に向けられた指向特性をもつもの	3/44	・・・・所望状態が達成されて調整が自動的に停止されるまで、その調整が周期的または連続的に変化されるもの
3/28	・・・・別々の方向に向けられた指向特性をもつ複数の受信アンテナまたは受信アンテナ方式から、同時に導かれた複数の信号の振幅を比較するもの	3/46	・・・・間隔を置いて並べられたアンテナ列を使用するものであって、該アンテナからの信号の間の位相差または時間差を測定するもの、すなわち路程差方式
3/30	・・・・別々の指向性方式から直接導かれるもの	3/48	・・・・各アンテナに到達する電波が連続的または断続的であって、それらのアンテナから導かれた信号の間の位相差が測定されるもの
3/32	・・・・別々のアンテナからの複数の信号の別々の結合から導かれるもの、例. 和と差との比較	3/50	・・・・各アンテナに到達する電波がパルス変調されており、それらの到達時間差が測定されるもの
3/34	・・・・上記の別々のアンテナが一つの指向性アンテナと一つの無指向性アンテナとを包含するもの、例. 逆のカージオイド指向特性を作り出すループアンテナと開路アンテナとの組合せ	3/52	・・・・受信信号の周波数をドップラー偏移させるために、周期的通路内で移動する、または移動するように見える受信アンテナを用いるもの
3/36	・・・・上記の別々のアンテナが別々の方向に向けられた指向特性をもつもの	3/54	・・・・アンテナの見かけの移動が、間隔を置いて並べられた多くの固定アンテナの各々に対する、受信機の周期的および順次的結合によって作り出されるもの
3/38	・・・・1個のアンテナまたはアンテナ方式の指向特性の現実の方向または実効方向を調整して、該アンテナまたはアンテナ方式から導かれる信号を所望の状態にするもの、例. 最大または最小信号を与えるもの (G01S3/16, G01S3/28 が優先)	3/56	・・・・走査軸からの受信方向の偏差を指示し得る信号を用いる円すい走査ビーム方式
3/40	・・・・最大または最小信号を与えるために単一指向特性の方向を調整するもの、	3/58	・・・・回転面または揺動面内の方向を決定するために、またはかかる面内の所定方向からの偏差を決定するために、受信々号の連続的な解析を用いる回転または揺動ビーム方式 (G01S3/16 が優先)
		3/60	・・・・受信機にビームの搬送波の実質的な正弦波包絡線信号を発生し、かつその位相角は、受信機に対する送信機の方向と受信機に対する基準方向との間の角度に依存する広ビーム方式、例. カージオイド方式
		3/62	・・・・上記信号の位相角が陰極線管により指示されるもの
		3/64	・・・・上記信号の位相角が、指向性変動に同期して変動する基準交流信号との位相比較によって決定されるもの
		3/66	・・・・受信機にビームの搬送波のパルス形包絡線信号を発生し、かつそのタイミングは受信機に対する送信機の方向と、

	受信機に対する基準方向との間の角度に依存する狭ビーム方式;受信機において狭いゾーンを定めビームの搬送波のパルス形包絡線信号を発生し,かつそのタイミングが受信機に対する送信機の方角と受信機に対する基準方向との間の角度に依存する重複広ビーム方式		式から導かれる複数の信号の振幅を比較するもの[5]
3/68	・ ・ ・ ・ パルス形包絡線信号のタイミングが陰極線管により指示されるもの	3/805	・ ・ ・ 単一の変換器または変換方式の指向特性の現実の方角または実効方を調整して,変換器または変換方式から導かれる信号を所望の状態にするもの,例.最大または最小信号を与えるもの[5]
3/70	・ ・ ・ ・ パルス形包絡線信号のタイミングが,局部的に発生されたパルス形信号を該包絡線信号と一致または所定の時間関係に持つて来ることにより決定されるもの	3/807	・ ・ ・ 上記の所望の状態が自動的に維持されるもの[5]
3/72	・ ・ 方向探知用に特殊に適合されたダイバーシチ方式	3/808	・ ・ ・ 間隔において並べられた変換器列を使用するものであって該変換器からの信号間の位相差または時間差を測定するもの,すなわち路程差方式[5]
3/74	・ ・ 方位測定用に,特殊に適合された多重チャネル方式,すなわち相異なる複数の信号の方角の同時指示を与えることが可能な単一アンテナ方式をもつもの(相異なる複数の信号の方角が順次に決定されそして同時に表示される方式 G01S3/04, G01S3/14)	3/809	・ ・ ・ 回転面または揺動面内における方を決定するために,またはかかる面内の所定の方角からの偏差を決定するために,受信信号の連続的な解折を用いる回転または揺動ビーム方式[5]
3/78	・ 電波以外の電磁波を用いるもの	3/82	・ ・ 位相を調整するための,または時間遅れ誤差を補償するための手段をもつもの
3/781	・ ・ 細部[5]	3/84	・ ・ 陰極線管上に与えられる指示をもつもの
3/782	・ ・ 方の決定または所定の方角からの偏差の決定のための方式[5]	3/86	・ ・ 不要波,例.妨害雑音,を消去する手段をもつもの
A	目標画像検出方式	5/00	2以上の方向,位置線測定を組み合わせることによる位置決定;2以上の距離測定を組み合わせることによる位置決定[2006.01]
B	・ 赤外線目標画像検出方式	5/02	・ 電波を使用するもの(G01S19/00が優先)[2010.01]
Z	その他のもの	A	異なる位置決定方式の組合せ
3/783	・ ・ ・ 静止している複数の検出器または検出方式から導かれた複数の信号の振幅を比較するもの[5]	Z	その他のもの
3/784	・ ・ ・ ・ 検出器のモザイクを用いるもの[5]	5/04	・ ・ 電波源の位置が,複数個の互いに離間した方向探知機により測定されるもの[2006.01]
3/785	・ ・ ・ 単一の検出器または検出方式の指向特性の方角を調整して,当該検出器または検出方式から導かれる信号を所望の状態にするもの[5]	5/06	・ ・ 電波源の位置が,路程差測定によって決定される複数の位置線を組み合わせることにより,決定されるもの(G01S5/12が優先)[2006.01]
3/786	・ ・ ・ ・ 上記の所望の状態が自動的に維持されるもの[5]	5/08	・ ・ 単一の方角探知機の位置が,位置が既知である複数個の互いに離間した電波源の方角を測定することにより,決定されるもの[2006.01]
A	目標画像相関追尾方式	5/10	・ ・ 受信機の位置が,路程差測定によって決定される複数の位置線を組み合わせることにより,決定されるもの(G01S5/12が優先)[2006.01]
Z	その他のもの	A	ロラン
3/787	・ ・ ・ 方に依存した変調特性を作り出す回転レチクルを用いるもの[5]	B	・ ロラン A
3/788	・ ・ ・ ・ 周波数変調特性を作り出すもの[5]	C	・ ロラン C
3/789	・ ・ ・ 回転または揺動ビーム方式を用いるもの,例.鏡,プリズムを用いるもの[5]	D	デツカ
3/80	・ 超音波,音波,亜音波を用いるもの	E	オメガ
3/801	・ ・ 細部[5]	Z	その他のもの
3/802	・ ・ 方の決定または所定の方角からの偏差の決定のための方式[5]		
3/803	・ ・ ・ 別々の方向に向けられた指向特性をもつ複数の受信変換器または受信変換方		

5/12	・相異なる形, 例. 双曲線状, 円形, 楕円形または放射状, の位置線を組み合わせることによるもの[2006. 01]	212	・・・・電波レンズ
5/14	・位置が既知である複数個の互いに離間した点からの絶対距離の測定によるもの[2006. 01]	220	・・・・MIC, マイクロ波回路
5/16	・電波以外の電磁波を使用するもの[2006. 01]	230	・・・・アンテナ構成
5/18	・超音波, 音波, 亜音波を使用するもの[2006. 01]	232	・・・・防水
5/20	・音波源の位置が, 複数個の互いに離間した方向探知機により, 決定されるもの[2006. 01]	234	・・・・冷却, 耐熱
5/22	・音波源の位置が, 路程差測定によって決定される複数の位置線を組み合わせることにより, 決定されるもの (G01S5/28 が優先) [2006. 01]	236	・・・・換気
5/24	・単一方向探知機の位置が, 位置が既知である複数個の互いに離間した音波源の方向を測定することにより, 決定されるもの[2006. 01]	238	・・・・防塵
5/26	・受信機の位置が, 路程差測定によって決定される複数の位置線を組み合わせることにより, 決定されるもの (G01S5/28 が優先) [2006. 01]	240	・・・・取付, 据付
5/28	・相異なる形, 例. 双曲線状, 円形, 楕円形または放射状, の位置線を組み合わせることによるもの[2006. 01]	242	・・・・電波と光波, 音波等の組合せ
5/30	・位置が既知である複数個の互いに離間した点からの絶対距離の決定[2006. 01]	244	・・・・地中レーダ用
7/00	グループ G01S13/00, G01S15/00, G01S17/00 による方式の細部	246	・・・・レドーム
7/02	・グループ G01S13/00 による方式のもの	248	・・・・回転駆動, 回転角検出
200	・送受信アンテナがいずれも単一であるレーダ方式, 例. ビームのパターン, 方向を変えるもの	7/04	・表示装置
202	・・・・干渉波除去, 高指向性	7/06	・・・・陰極線管表示
210	・送受信アンテナのいずれかが複数であるレーダ方式	200	・・・・目盛板, フード等の付属物
212	・・・・アンテナを各々独立して使用するもの	7/08	・・・・距離を指示するバーニヤをもつもの, 例. 二本の陰極線管を用いたもの
214	・・・・主・副アンテナによるサイドローブ除去	7/10	・・・・距離および方向を二次元座標で表示する装置を備えたもの
216	・・・・フェーズドアレイアンテナを使用するもの	7/12	・・・・プランーポジション表示器, すなわち P. P. I
218	・・・・位相差検出による方探	200	・・・・航跡を表示するもの
7/03	・そのために特に適合された HF サブ方式の細部, 例. 送信機, 受信機に共通なもの[5]	7/14	・・・・扇形, 離心, または角度拡大表示
200	・・・・リフレクタ, 偏波変換	7/16	・・・・距離および方位を表示する直角座標をもち信号を輝度変調で表示するもの, 例. B 型
202	・・・・シャッタ	7/18	・・・・距離—高度表示; 距離—仰角表示, 例. RHI 型, E 型
210	・・・・導波管, 例. レーダシステム用ハイブリッド指向性カプラー	7/20	・・・・立体表示; 三次元表示; 擬似三次元表示
		7/22	・・・・電子的手段によりカーソル線および記号を発生するもの
		7/24	・・・・送受信装置をもっている物体の移動に応じて特定の方向に向きを変えたりまたは位置を変えて表示をするもの, 例. 真運動レーダ
		7/26	・・・・エレクトロールミネセントパネルを使用した表示
		7/28	・パルス方式の細部
		200	・・・・送受切替器, 保護回路, 例. 漏れ信号の抑圧, 除去
		210	・・・・送・受信周波数の制御, 例. 可変発信器, PLL, VCO, AFC (周波数メモリは G01S7/32)
		220	・・・・送受兼用のための構成, 例. アレイアンテナ用モジュール, レーダ用基準パルスの発生
		7/282	・・・・送信機[5]
		200	・・・・送信パルスの発生, 成型
		7/285	・・・・受信機[5]
		200	・・・・AGC (短い期間の AGC は G01S7/34)
		210	・・・・録画, 再生 (そのための伝送方式は

	G01S13/02, プ ロ ッ タ は G01S7/295, G01S7/298)		ずれ
7/288	・ ・ ・ ・ コヒーレント受信機[5]	139	・ ・ ・ ・ センサまたはアンテナへの妨害物 に関するもの, 例. 汚れや氷の付着
7/292	・ ・ ・ ・ 所望のエコー信号の抽出[5]	143	・ ・ ・ ・ 妨害物の付着を防止または除去 する手段を含むもの
200	・ ・ ・ ・ ・ 信号検出	147	・ ・ ・ ・ ・ 誘電体レンズの加熱, 例. 電熱 線による
202	・ ・ ・ ・ ・ 積分方式, 積分器, 蓄積管	152	・ ・ ・ エコーの模擬によるもの
204	・ ・ ・ ・ ・ PRF 相関, 相関一般	156	・ ・ ・ ・ FMCW レーダに特に適合させたもの
210	・ ・ ・ ・ PRF の検出, 弁別, 例. 特定パルス 列の検出	160	・ ・ ・ ・ 内部で生成された参照信号を使用 するもの, 例. 参照信号が, 遅延線を経由 するもの, RF 若しくは IF 信号の注入を経 るもの, または, 結合された基準反射器若 しくは応答機を経由するもの
220	・ ・ ・ ・ ・ パルス特性, 例. 幅, 中心値, 位置, 単一パルスの特性, の検出	165	・ ・ ・ ・ ・ 遅延線を含むもの
230	・ ・ ・ ・ ・ fast time constant [FTC]	169	・ ・ ・ ・ ・ RF 信号の注入を含むもの
7/295	・ ・ ・ ・ 座標を変換するためのあるいは情 報を評価するための手段, 例. 計算機を使 用するもの[5]	173	・ ・ ・ ・ ・ IF 信号の注入を含むもの
200	・ ・ ・ ・ ・ 時間軸変換	178	・ ・ ・ ・ ・ 結合された基準反射器または基 準応答機を含むもの
210	・ ・ ・ ・ ・ プロッタ, 航跡表示	182	・ ・ ・ ・ 外部で生成された参照信号を使用 するもの, 例. 参照信号が, 離れて配置さ れた反射器または応答機を経由するもの
220	・ ・ ・ ・ ・ 座標変換	186	・ ・ ・ ・ ・ 校正環境下, 例. 電波暗室, で実施 するもの
7/298	・ ・ ・ ・ ・ 走査変換器[5]	191	・ ・ ・ ・ ・ 通常のレーダ動作中に実施する もの
200	・ ・ ・ ・ ・ プロッタ, 航跡表示	195	・ ・ ・ ・ ・ 外部参照信号が変調されている もの, 例. ドップラーエコー等を模擬する ために二面反射器を回転させたり応答機 を変調したりするもの
7/32	・ ・ ・ ・ エコーパルス信号の整形; エコーパ ルス信号から非パルス信号の導出[5]	7/41	・ ・ 対象物の特性評価のためのエコー信号 の分析を用いるもの; 対象物の特徴; 対象 物の断面積[6]
200	・ ・ ・ ・ ・ ビデオ信号の量子化	7/42	・ ・ レーダに特有なダイバーシチ方式
210	・ ・ ・ ・ ・ スレッシュホールドの設定	7/48	・ グループ G01S17/00 による方式のもの
220	・ ・ ・ ・ ・ 一定誤警報率[CFAR]処理に特徴 のあるもの	7/481	・ ・ 構造的特徴, 例. 光学素子の配列[6]
230	・ ・ ・ ・ ・ パルスの波形処理, 例. パルス幅 伸長, ボックスカー, 周波数メモリ	A	光学系
240	・ ・ ・ ・ ・ 統計的信号検知方式, 例. スライ ディングウインドウ, コインシデンス, エ クスポネンシヤル, ムービングサム, サク セスラン, シーケンシヤル	Z	その他のもの
250	・ ・ ・ ・ ・ 検知された信号の統計的処理方 式, 例. ランレングス, 平均化, スイープ相 関, スキャン相関	7/483	・ ・ パルス方式の細部[6]
7/34	・ ・ ・ ・ パルス繰返期間中に受信機の利得 が自動的に制御されるもの, 例. クラッタ 消去利得制御[5]	7/484	・ ・ ・ 送信機[6]
200	・ ・ ・ ・ ・ 感度時間制御[STC]	7/486	・ ・ ・ 受信機[2020. 01]
7/35	・ ・ 非パルス方式の細部[5]	7/4861	・ ・ ・ ・ 検出, サンプリング, 積分, 又は読み 出しのための回路[2020. 01]
7/36	・ ・ 対妨害手段	7/4863	・ ・ ・ ・ ・ 検出器アレイ, 例. 電荷転送ゲー ト[2020. 01]
7/38	・ ・ 妨害手段, 例. 偽エコーを生じさせるも の[2]	7/4865	・ ・ ・ ・ ・ 遅延時間測定, 例. 飛行時間測定, 到達時間測定, 又は正確なピーク位置の 決定 (雑音中のピーク検出, 信号調整は G01S 7/487) [2020. 01]
7/40	・ ・ 監視または校正用の手段	7/487	・ ・ ・ ・ 所望のエコー信号の抽出[6]
104	・ ・ ・ レーダシステムの部品に関するもの	7/489	・ ・ ・ ・ パルス繰返期間中に受信機の利得 が自動的に制御されるもの[6]
108	・ ・ ・ ・ 送信機に関するもの	7/491	・ ・ 非パルス方式の細部[2020. 01]
113	・ ・ ・ ・ ・ 送信電力の調整を伴うもの		
117	・ ・ ・ ・ HF システムに関するもの		
121	・ ・ ・ ・ 受信機に関するもの		
126	・ ・ ・ ・ アンテナの軸ずれに関するもの		
130	・ ・ ・ ・ 方位角, すなわち水平面における 軸ずれ		
134	・ ・ ・ ・ 仰角, すなわち垂直面における軸		

7/4911 ・・・・送信機[2020. 01]
 7/4912 ・・・・受信機[2020. 01]
 7/4913 ・・・・検出, サンプリング, 積分, 又は読み出しのための回路[2020. 01]
 7/4914 ・・・・検出器アレイ, 例. 電荷転送ゲート[2020. 01]
 7/4915 ・・・・遅延時間測定, 例. 画素構成要素の操作の細部 (信号抽出及び調整は G01S 7/493) ;位相測定[2020. 01]
 7/493 ・・・・所望のエコー信号の抽出[6]
 7/495 ・・・・対抗手段または対対抗手段[6]
 7/497 ・・・・監視または校正用の手段[6]
 7/499 ・・・・偏光効果を用いるもの[6]
 7/51 ・・・・表示装置[6]
 7/52 ・グループ G01S15/00 による方式のもの
 D ビーム形成
 E ・ビーム走査
 F ・フォーカシング
 U 試験装置, シミュレータ
 V 水中曳航体
 Z その他
 7/521 ・・・・構造的特徴[6]
 A トランスジューサの構造
 B ・支持, 取付
 Z その他
 7/523 ・・・・パルス方式の細部[6]
 7/524 ・・・・送信機[6]
 Q パルス発生, 駆動方式
 R 送信制御, 例. 周波数, パルス繰返し周期
 S 送受切替回路, 保護回路
 Z その他
 7/526 ・・・・受信機[6]
 J 受信信号の処理
 K ・利得の調整, 例. AGC, TVG, STC (G01S7/529 が優先)
 L ・音速の補正
 M ・不必要な波, 例. 妨害雑音, を除去する手段をもつもの
 Z その他
 7/527 ・・・・所望のエコー信号の抽出[6]
 7/529 ・・・・パルス繰返期間中に受信器の利得が自動的に制御されるもの[6]
 7/53 ・・・・座標の変換またはデータの評価のための手段, 例. 計算機を用いるもの[6]
 7/531 ・・・・走査変換器[6]
 7/533 ・・・・データレート変換器[6]
 7/534 ・・・・非パルス方式の細部[6]
 7/536 ・・・・所望のエコー信号の抽出[6]
 7/537 ・・・・対抗手段または対対抗手段, 例. 妨害, 対妨害[6]
 7/539 ・・・・対象物の特性評価のためのエコー信号の分析を用いるもの;対象物の特徴;対象物の断面積[6]

7/54 ・・・・離れて設置された受信機をもつもの
 7/56 ・・・・表示装置
 A 音による表示
 Z その他のもの
 7/58 ・・・・可変距離範囲を備えたもの
 7/60 ・・・・永久記録を備えたもの
 A 記録器の構造
 Z その他のもの
 7/62 ・・・・陰極線管表示
 A 水中探知機用のもの, 例. 探知情報表示装置
 B ・PPI
 C ・探知情報を経時的に配列して表示するもの
 D 断層像表示
 Z その他のもの
 7/64 ・・・・発光体指示 (G01S7/62 が優先) [5]
 11/00 反射または再放射を使用しない距離または速度の測定方式 (2 以上の距離測定を組み合わせることにによる位置決定 G01S5/00) [2]
 11/02 ・電波を使用するもの (19/00 が優先) [5, 2010. 01]
 11/04 ・・・・角度測定を用いるもの[5]
 11/06 ・・・・強度測定を用いるもの[5]
 11/08 ・・・・同期した時計を用いるもの[5]
 11/10 ・・・・ドップラー効果を用いるもの[5]
 11/12 ・電波以外の電磁波を使用するもの[5]
 11/14 ・超音波, 音波または亜音波を使用するもの[5]
 11/16 ・電磁波と音波の伝播時間差を用いるもの[5]

注

注

(1) グループ G01S13/00-G01S17/00 は以下のものを包含する:

注

—例えば, 物体そのものからまたは物体と関連した応答機からの反射または再放射により, 物体の存在を検知するための方式, 物体までの距離または物体の相対速度を決定するための方式, 物体の距離および方向を座標で表示する装置を備えた方式, または物体のイメージを得るための方式[3]

注

—移動する航行体または運搬体に装備するように組立てられ, かつその移動体とその移動体の外部に広がる表面, 例. 地球の表面, との相対的な速度と運動の方向を決定するためにその表面からの反射波を利用する方式. [3]

注

(2) グループ G01S13/00-G01S17/00 は以下のものを包含しない:

注

—反射または再放射を用いなくて物体の方向を決定するため

の方式,ただし,これはグループG01S1/00またはG01S3/00に包含される;[3]

注

一反射または再放射を用いないで物体までの距離または物体の速度を決定するための方式,ただし,これはグループG01S11/00に包含される[3]

13/00	電波の反射または再放射を使用する方式, 例. レーダ方式;波長または波の性質が無関係または不特定の波の反射または再放射を使用する類似の方式[3]	13/36	・・・・受信信号と,同時に発生された送信信号との位相を比較するもの[3]
13/02	・電波の反射を使用する方式, 例. 一次レーダ方式;類似の方式[3]	13/38	・・・・2 以上の変調周波数を使用するもの[3]
13/04	・対象物の存在を決定する方式 (対象物の相対運動に基づくもの G01S13/56) [3]	13/40	・・・・送信信号の周波数を調整して予定の位相関係にするもの[3]
13/06	・対象物の位置データを決定する方式[3]	13/42	・・・・距離とその他の座標との同時測定 (間接的な測定 G01S13/46) [3]
13/08	・・・・距離のみを測定するための方式 (間接的な測定 G01S13/46) [3]	13/44	・・・・モノパルスレーダ, すなわち同時ロービング[3]
13/10	・・・・断続的な, パルス変調波を送信するもの (位相測定による距離決定 G01S13/32) [2006. 01]	13/46	・・・・位置データの間接的な決定[3]
13/12	・・・・パルスの送信とそれに先行したパルスのエコーの受信との間を所望の時間関係にするためにパルス繰返数を変えるもの[3]	13/48	・・・・発射または受信に多重ビームを使用するもの[3]
13/14	・・・・パルス送信およびエコー受信のそれぞれに従って電圧パルスまたは電流パルスを始動および終止させるもの[3]	13/50	・対象物の相対運動に基づく測定方式[3]
13/16	・・・・計数器を使用するもの[3]	13/52	・・・・固定物体と移動物体の識別または異なる速度で移動する 2 以上の物体の識別 [3]
13/18	・・・・距離ゲートを使用するもの[3]	13/522	・・・・断続パルス変調波を送信するもの [5]
13/20	・・・・基本掃引周期外エコーを使用するものまたは除去するもの[3]	13/524	・・・・送信信号に関して物体の運動から生じる位相または周波数偏移に基づくもの, 例. コヒーレント MTI [5]
13/22	・・・・不規則なパルス繰返数を使用するもの[3]	13/526	・・・・距離情報を失うことなく全スペクトルの濾波を行うもの, 例. 遅延線消去器またはくし型フィルタを用いるもの [2006. 01]
13/24	・・・・搬送波の周波数アジリティを使用するもの[2006. 01]	13/528	・・・・不感速度を除去するもの[5]
13/26	・・・・周波数または位相変調搬送波からなる送信パルスを使用するもの[3]	13/53	・・・・単一線スペクトルを濾波し, かつドップラー情報を抽出するために位相検波器あるいは周波数ミキサをもつ 1 つ以上の距離ゲートと関連するもの, 例. パルスドップラーレーダ[5]
13/28	・・・・受信パルスを時間軸圧縮するもの[3]	13/532	・・・・距離ゲート群または記憶マトリックスを用いるもの[5]
200	・・・・周波数変調方式, 例. パルス圧縮装置	13/534	・・・・周囲のクラッタエコー信号に関して, 物体の運動から生じる振幅または位相偏移に基づくもの, 例. 非コヒーレント MTI, クラッタ参照 MTI, 外部コヒーレント MTI [5]
210	・・・・符号化方式, 例. 時間的圧縮符号化	13/536	・・・・非変調連続波, 振幅変調連続波, 周波数変調連続波, または位相変調連続波を送信するもの[5]
13/30	・・・・レーダ周期毎に 2 以上のパルスを使用するもの[3]	13/538	・・・・連続するアンテナ走査間で動かなかった物体を除去するもの, 例. エリア MTI [5]
13/32	・・・・振幅, 周波数, もしくは位相が変調された, または無変調の, 連続波を送信するもの[2006. 01]	13/56	・・・・存在探知のためのもの[3]
13/34	・・・・周波数変調連続波を送信するとともに, 受信信号, またはそれから導かれる信号を, 同時に送信された信号に関連する局部発生信号とヘテロダインするもの[2006. 01]	13/58	・・・・速度または軌道の決定方式;運動の方向の決定方式[3]
		200	・・・・距離と速度の同時測定に関するもの
		210	・・・・ドップラー周波数の捕捉・追尾に関するもの
		13/60	・・・・送信機および受信機が移動物体上

	に装備されているもの, 例. 対地速度, 偏流角, 地上航跡を決定するためのもの (G01S13/64 が優先) [3]		処理を時間領域で行うもの (G01S13/90, 105 が優先)
200	・ ・ ・ ・ ・ 車両搭載のもの	123	・ ・ ・ ・ ・ モノパルスまたは干渉法との組合せ
202	・ ・ ・ ・ ・ 他の移動体の速度検出	125	・ ・ ・ ・ ・ モノパルス
210	・ ・ ・ ・ ・ 航空機搭載のもの	127	・ ・ ・ ・ ・ 干渉法, 例. インターフェロメトリ SAR
212	・ ・ ・ ・ ・ 自機の速度検出	129	・ ・ ・ ・ ・ 移動目標検出用に特に適合されたもの (MIT そのもの G01S13/52)
214	・ ・ ・ ・ ・ 他の移動体の速度検出	135	・ ・ ・ ・ ・ 他に規定されない特殊 SAR 処理技法
220	・ ・ ・ ・ ・ 船舶搭載のもの	138	・ ・ ・ ・ ・ スキャン SAR, サーチ SAR
13/62	・ ・ ・ ・ ・ 運動の方向の決定 [3]	141	・ ・ ・ ・ ・ スクイントモード
13/64	・ ・ ・ ・ ・ 距離ゲートを使用する速度測定方式 [3]	147	・ ・ ・ ・ ・ ドップラービーム先鋭化モード
13/66	・ レーダ追尾方式; 類似の方式 [3]	152	・ ・ ・ ・ ・ スポットライトモード
13/68	・ ・ 角度のみを追尾するためのもの [3]	158	・ ・ ・ ・ ・ バイスタティック SAR
13/70	・ ・ 距離のみを追尾するためのもの [3]	164	・ ・ ・ ・ ・ 逆合成開口レーダ [ISAR]
13/72	・ ・ 二次元追尾のためのもの, 例. 角度追尾と距離追尾の組合せ, トラック・ホワイル・スキャン・レーダ [3]	170	・ ・ ・ ・ ・ 前方監視 SAR
13/74	・ 電波の再放射を使用する方式, 例. 二次レーダ方式; 類似の方式 [3, 6]	176	・ ・ ・ ・ ・ SAR における偏波分析に特徴のあるもの, 例. ポーラリメトリ SAR
13/75	・ ・ 受信波から電力供給を受ける応答機を使用するもの, 例. 受動的応答機を使用するもの [6]	182	・ ・ ・ ・ ・ 回転 SAR [ROSAR], すなわち, アンテナが回転可能に取り付けられたもの
13/76	・ ・ パルス型信号を送信するもの [3]	188	・ ・ ・ ・ ・ 円形 SAR [CSAR, C-SAR]
13/78	・ ・ ・ 異なる種類の対象物を識別するもの, 例. IFF レーダ, すなわち, 敵味方識別装置 (G01S13/75, G01S13/79 が優先) [3]	191	・ ・ ・ ・ ・ 画像処理的側面
13/79	・ ・ ランダム符号信号またはランダムパルス繰返数を使用する方式 [6]	194	・ ・ ・ ・ ・ 理論的側面
13/82	・ ・ 連続型信号を送信するもの [3]	13/91	・ ・ 交通制御用のもの (G01S13/93 が優先) [3]
200	・ ・ ・ 応答周波数による対象物の識別	200	・ ・ ・ 航空機のためのもの, 例. 到着順位処理方法
13/84	・ ・ ・ 位相測定により距離を決定するためのもの [3]	210	・ ・ ・ 船舶のためのもの, 例. 船舶の航行案内装置
13/86	・ レーダ方式と非レーダ方式, 例. ソナー, 方位測定機, との組合せ [3]	13/92	・ ・ ・ 速度測定のためのもの [3]
13/87	・ レーダ方式, 例. 一次レーダと二次レーダ, の組合せ [3]	13/93	・ ・ 衝突防止目的のもの [2020. 01]
13/88	・ 特定の応用に特に適合したレーダ方式または類似の方式 (対象物の電気磁氣的探鉱または検出, 例. 近接磁場検知, G01V3/00) [3, 6]	13/931	・ ・ ・ 陸上車両のもの [2020. 01]
200	・ ・ 地中埋設物探査のためのもの	13/933	・ ・ ・ 航空機又は宇宙機のもの [2020. 01]
210	・ ・ 飛翔体誘導のためのもの	13/934	・ ・ ・ ・ 空港地表でのもの, 例. 地上走行中のもの [2020. 01]
220	・ ・ 近接信管起爆のためのもの	13/935	・ ・ ・ ・ 地形回避用のもの [2020. 01]
13/89	・ ・ マッピングまたはイメージング用のもの [3]	13/937	・ ・ ・ 船舶のもの [2020. 01]
13/90	・ ・ ・ 合成開口技術を使用するもの [3, 6]	13/95	・ ・ 気象用のもの [3]
105	・ ・ ・ ・ 合成開口レーダ [SAR] 信号の処理を光学的に行うもの	15/00	音波の反射または再放射を使用する方式, 例. ソナー方式 [3]
111	・ ・ ・ ・ アジマス方向における SAR 信号の処理を周波数領域で行うもの (G01S13/90, 105 が優先)	15/02	・ 音波の反射を使用するもの (G01S15/66 が優先) [3]
117	・ ・ ・ ・ アジマス方向における SAR 信号の	15/04	・ ・ 対象物の存在を決定する方式 [3]
		15/06	・ ・ 対象物の位置データを決定する方式 [3]
		15/08	・ ・ ・ 距離のみを測定するための方式 (間接的な測定 G01S15/46) [3]
		15/10	・ ・ ・ ・ 断続的な, パルス変調波を送信するもの (位相測定による距離決定 G01S15/32) [2006. 01]
		15/12	・ ・ ・ ・ ・ パルスの送信とそれに先行したパルスのエコーの受信との間を所望の時

	間関係にするために、パルス繰返数を変えるもの[3]	17/06	・対象物の位置データを決定する方式[3]
15/14	・・・・パルス送信およびエコー受信のそれぞれに従って、電圧パルスまたは電流パルスを始動および終止させるもの[3]	17/08	・・・・距離のみを測定するためのもの（間接的な測定 G01S17/46; アクティブ三角測量方式 G01S17/48） [3, 8]
15/18	・・・・距離ゲートを使用するもの[3]	17/10	・・・・断続的な、パルス変調波を送信するもの（位相測定による距離決定 G01S17/32） [2020. 01]
15/32	・・・・振幅、周波数、もしくは位相が変調された、または無変調の、連続波を送信するもの[2006. 01]	17/14	・・・・パルス送信およびエコー受信のそれぞれに従って電圧パルスまたは電流パルスを始動および終止させるもの、例. 計数器を使用するもの[2020. 01]
15/34	・・・・周波数変調連続波を送信するとともに、受信信号、またはそれから導かれる信号を、同時に送信された信号に関連する局部発生信号とヘテロダインするもの[2006. 01]	17/18	・・・・距離ゲートを使用するもの[2020. 01]
15/36	・・・・受信信号と、同時に発生された送信信号との位相を比較するもの[3]	17/26	・・・・周波数変調または位相変調搬送波からなる送信パルスを使用するもの、例. 受信信号のパルス圧縮のためのもの[2020. 01]
15/42	・・・・距離とその他の座標との同時測定（間接的な測定 G01S15/46） [3]	17/32	・・・・振幅、周波数、もしくは位相が変調された、または無変調の、連続波を送信するもの[2020. 01]
15/46	・・・・位置データの間接的な決定[3]	17/34	・・・・周波数変調連続波を送信するとともに、受信信号、またはそれから導かれる信号を、同時に送信された信号に関連する局部発生信号とヘテロダインするもの[2020. 01]
15/50	・対象物の相対運動に基づく測定方式[3]	17/36	・・・・受信信号と、同時に発生された送信信号との位相を比較するもの[3]
15/52	・・・・固定物体と移動物体の識別または異なる速度で移動する 2 以上の物体の識別[3]	17/42	・・・・距離とその他の座標との同時測定（間接的な測定 G01S17/46） [3]
15/58	・・・・速度または軌道の決定方式; 運動の方向の決定方式[3]	17/46	・・・・位置データの間接的な決定[3]
15/60	・・・・送信機および受信機が移動物体上に装備されているもの、例. 対地速度、偏流角、地上航跡を決定するためのもの[3]	17/48	・・・・アクティブ三角測量方式、すなわち電波以外の電磁波の送信および反射を使用する方式[8]
15/62	・・・・運動の方向の決定[3]	17/50	・対象物の相対運動に基づく測定方式[3]
15/66	・ソナー追尾方式[3]	17/58	・・・・速度または軌道の決定方式; 運動の方向の決定方式[3]
15/74	・音波の再放射を使用する方式、例. IFF、すなわち敵味方識別装置[3]	17/66	・電波以外の電磁波を使用する追尾方式[3]
15/86	・ソナー方式とライダー方式との組合せ; ソナー方式と波の反射を用いないシステムとの組合せ[2020. 01]	17/74	・電波以外の電磁波の再放射を使用する方式、例. IFF、すなわち敵味方識別装置[3]
15/87	・ソナー方式の組合せ[3]	17/86	・ライダー方式と、ライダー、レーダ、ソナー以外の方式、例. 方位測定機、との組合せ[2020. 01]
15/88	・特定の応用に特に適合したソナー方式(地震または音響による探鉱または検出 G01V1/00) [6]	17/87	・電波以外の電磁波を使用する方式の組合せ[2020. 01]
15/89	・マッピングまたはイメージング用のもの[3]	17/875	・姿勢を決定するためのもの[2020. 01]
A	マッピング方式	17/88	・特定の応用に特に適合したライダー方式[3]
B	イメージング方式	17/89	・マッピングまたはイメージング用のもの[2020. 01]
Z	その他	17/894	・・・・2 次元アレイの受信機画素での飛行時間の同時測定による 3 次元イメージング、例. 飛行時間カメラ、又はフラッシュライダー[2020. 01]
15/93	・衝突防止目的のもの[2020. 01]	17/90	・・・・合成開口技術を使用するもの[2020. 01]
15/931	・・・・陸上車両のもの[2020. 01]		
15/96	・・・・魚群探知用のもの[3]		
17/00	電波以外の電磁波の反射または再放射を使用する方式、例. ライダー方式[2020. 01]		
17/02	・電波以外の電磁波の反射を使用する方式（G01S17/66 が優先） [2020. 01]		
17/04	・対象物の存在を決定する方式[2020. 01]		

17/93	・衝突防止目的のもの[2020. 01]		
17/931	・陸上車両のもの[2020. 01]	19/21	・干渉を課題とするもの[2020. 01]
17/933	・航空機又は宇宙機のもの[2020. 01]	19/22	・マルチパスを課題とするもの[2020. 01]
17/95	・気象用のもの[6, 8]	19/23	・受信機要素の試験, 監視, 補正または較正[2010. 01]
19/00	衛星電波ビーコン測位システム; 当該システムから送信される信号を用いた, 位置, 速度または姿勢の決定[2010. 01]	19/24	・当該システムが送信する信号の捕捉または追尾[2010. 01]
19/01	・タイムスタンプメッセージを送信する衛星電波ビーコン測位システム, 例. GPS [Global Positioning System], GLONASS[Global Orbiting Navigation Satellite System] or GALILEO[2010. 01]	19/25	・協働要素からの補助データの受信を含むもの, 例. アシステッド GPS[2010. 01]
19/02	・宇宙セグメントまたは地上コントロールセグメントの細部[2010. 01]	19/26	・捕捉または追尾を補助するセンサー測定を含むもの[2010. 01]
19/03	・協働要素; 異なる協働要素間または協働要素と受信機との間の相互作用または通信[2010. 01]	19/27	・受信機の中でエフェメリスまたはアルマナックデータを生成し, 予測し, または補正するもの[2010. 01]
注		19/28	・衛星の選択[2010. 01]
・“協働要素”の語は, 付加的な要素またはサブシステムを指し, 受信機または衛星測位システムと相互作用しまたは通信する, 他のユーザーの受信機を含む。[2010. 01]		19/29	・キャリア関連[2010. 01]
19/04	・キャリア位相データを提供するもの[2010. 01]	19/30	・コード関連[2010. 01]
19/05	・補助情報を提供するもの[2010. 01]	19/31	・測位のための他の信号の捕捉, 追尾[2010. 01]
19/06	・補助情報として, もしくは, 補助情報生成時に, 受信機の初期推定位置を用いるもの[2010. 01]	19/32	・同じ衛星システムでの多モード動作, 例. GPS の L1 と L2[2010. 01]
19/07	・測定された位置データを補正する情報を提供するもの, 例. DGPS [Differential GPS], 電離層補正[2010. 01]	19/33	・タイムスタンプメッセージを送信する異なるシステム間の多モード動作, 例. GPS/GLONASS[2010. 01]
19/08	・インテグリティ情報, 例. 衛星の健全性, エフェメリスデータの品質, を提供するもの[2010. 01]	19/34	・電力の節減[2010. 01]
19/09	・通常は受信機で行われる処理機能を提供するもの[2010. 01]	19/35	・構成上の細部, または, 信号処理システムのハードウェアもしくはソフトウェアの細部[2010. 01]
19/10	・そのために特別に適合された補助的な測位信号を提供するもの[2010. 01]	19/36	・受信機フロントエンド関連[2010. 01]
19/11	・協働要素が擬似衛星, または衛星電波ビーコン測位システム信号のリピーターであるもの[2010. 01]	19/37	・信号処理システムのハードウェアもしくはソフトウェアの細部[2010. 01]
19/12	・協働要素が電話通信基地局であるもの[2010. 01]	19/38	・衛星電波ビーコン測位システムの送信信号を用いた, 航法解の決定[2010. 01]
19/13	・受信機[2010. 01]	19/39	・衛星電波ビーコン測位システムがタイムスタンプメッセージを送信するもの, 例. GPS [Global Positioning System], GLONASS [Global Orbiting Navigation Satellite System], GALILEO[2010. 01]
19/14	・特定の応用に特に適合した受信機[2010. 01]	19/40	・位置, 速度または姿勢の補正[2010. 01]
19/15	・航空機着陸システム用[2010. 01]	19/41	・ディファレンシャル補正, 例. DGPS[Differential GPS][2010. 01]
19/16	・盗難誘拐対策用[2010. 01]	19/42	・位置の決定[2010. 01]
19/17	・緊急時用[2010. 01]	19/43	・キャリア位相測定を用いるもの, 例. キネマティック測位; 長基線または短基線干渉を用いるもの[2010. 01]
19/18	・軍事用[2010. 01]	19/44	・キャリア位相不確定の決定; フローティング・アンビギュイティ; LAMBDA[Least - squares AMBiguity Decorrelation Adjustment]法[2010. 01]
19/19	・スポーツ用[2010. 01]	19/45	・衛星電波ビーコン測位システムからの信号の測定を, 補助的な測定と組み合わせるもの[2010. 01]
19/20	・宇宙セグメントのインテグリティモニタリング, 宇宙セグメントの障害検知		

G O 1 S

- 19/46 ・ ・ ・ ・ ・ 補助的な測定が電波信号を測定するタイプであるもの[2010. 01]
- 19/47 ・ ・ ・ ・ ・ 補助的な測定が慣性測定であるもの , 例 .Tightly coupled inertial[2010. 01]
- 19/48 ・ ・ ・ ・ ・ 衛星電波ビーコン測位システムからの信号から引き出される位置解と, さらなるシステムからの位置解とを, 切り替えまたは組み合わせるもの[2010. 01]
- 19/49 ・ ・ ・ ・ ・ さらなるシステムが慣性測位システムであるもの , 例 .loosely - coupled[2010. 01]
- 19/50 ・ ・ ・ ・ ・ 位置解が特定の曲線または表面上に制限されるもの, 例. 線路上を動く物体のための[2010. 01]
- 19/51 ・ ・ ・ ・ ・ 相対位置決定[2010. 01]
- 19/52 ・ ・ ・ ・ ・ 速度の決定[2010. 01]
- 19/53 ・ ・ ・ ・ ・ 姿勢の決定[2010. 01]
- 19/54 ・ ・ ・ ・ ・ キャリア位相測定を用いるもの ; 長基線または短基線干渉[2010. 01]
- 19/55 ・ ・ ・ ・ ・ キャリア位相不確定の決定 ; フローティング・アンビギュイティ ; LAMBDA[Least - squares AMBiguity Decorrelation Adjustment]法[2010. 01]