

G01S 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 G 0 1 のタイトルに続く注およびサブクラス G 0 9 B 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 G 0 1 S 5 / 0 0 ） [2]

1/02 ・電波を使用するもの（19 / 0 0 が優先）
[1 , 2 0 1 0 . 0 1]

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、例、順次に動作する反射器によるもの

1/14 ・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				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
1/42	・・・・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コン，例．“ ビームライデング ” ミサイル制御用 [5]	1/70			・電波以外の電磁波を用いるもの
		1/72			・超音波，音波または亜音波を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
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]	1/74			・・・・細部 [5]
		1/76			・・・・方向または位置決定のための方式 [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 [2 0 0 6 . 0 1]	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]
		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]
1/48	・・・・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]	1/82			・・・・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揺動ビーコン [5]
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]	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たことによる位置決定 G 0 1 S 5 / 0 0) [2 0 0 6 . 0 1]
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]	3/02			・電波を用いるもの
		3/04			・・・・細部
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法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法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]	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 G 0 1 S 3 / 1 6 , G 0 1 S 3 / 2 8 ）
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]	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
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]	3/10			・・・・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
1/60	・・・・ビーム信号または補助信号の周波数を変化させるもの [5]	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 G 0 1 S 3 / 2 4 , G 0 1 S 3 / 3 4 ）
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]				
1/64	・・・・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]	3/14			・・・・方向の決定または所定の方法からの偏差の決定のための方式
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]	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
1/68	・・・・方向情報をもたない信号を送信するマ				

	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			定するもの，すなわち路程差方式
3/18	・・・・別々の指向性アンテナから直接に導かれたもの	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	
3/20	・・・・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	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	
3/22	・・・・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	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	
3/24	・・・・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	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	
3/26	・・・・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	3/56	・・・・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	
3/28	・・・・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	3/58	・・・・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，受信信号の連続的な解析を用いる回転または揺動ビーム方式(G 0 1 S 3 / 1 6 が優先)	
3/30	・・・・別々の指向性方式から直接導かれるもの			
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	3/60	・・・・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角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	
3/34	・・・・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	3/62	・・・・上記信号の位相角が陰極線管により指示されるもの	
3/36	・・・・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	3/64	・・・・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	
3/38	・・・・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(G 0 1 S 3 / 1 6 , G 0 1 S 3 / 2 8 が優先)	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角と，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	
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，例．回転式ループアンテナまたは等価ゴニオメータ方式			
3/42	・・・・上記の所望の状態が自動的に維持されるもの	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	
3/44	・・・・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	3/70	・・・・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	
3/46	・・・・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	3/72	・・・・方向探知用に特殊に適合されたダイバ	

	ーシチ方式		れ誤差を補償するための手段をもつもの
3/74	・方位測定用に、特殊に適合された多重チャンネル方式、すなわち相異なる複数の信号の方向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向が順次に決定されそして同時に表示される方式 G 0 1 S 3 / 0 4 , G 0 1 S 3 / 1 4)	3/84	・陰極線管上に与えられる指示をもつもの
3/78	・電波以外の電磁波を用いるもの	3/86	・不要波、例・妨害雑音、を消去する手段をもつもの
3/781	・細部 [5]	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 [2 0 0 6 . 0 1]
3/782	・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 [5]	5/02	・電波を使用するもの (G 0 1 S 1 9 / 0 0 が優先) [2 0 1 0 . 0 1]
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]	5/04	・電波源の位置が、複数の互いに離間した方向探知機により測定されるもの [2 0 0 6 . 0 1]
3/784	・検出器のモザイクを用いるもの [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 (G 0 1 S 5 / 1 2 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
3/785	・単一の検出器または検出方式の指向特性の方向を調整して、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]	5/08	・単一の方向探知機の位置が、位置が既知である複数の互いに離間した電波源の方向を測定することにより、決定されるもの [2 0 0 6 . 0 1]
3/786	・上記の所望の状態が自動的に維持されるもの [5]	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 (G 0 1 S 5 / 1 2 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
3/787	・方向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]	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 [2 0 0 6 . 0 1]
3/788	・周波数変調特性を作り出すもの [5]	5/14	・位置が既知である複数の互いに離間した点からの絶対距離の測定によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
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]	5/16	・電波以外の電磁波を使用するもの [2 0 0 6 . 0 1]
3/80	・超音波、音波、亜音波を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]	5/18	・超音波、音波、亜音波を使用するもの [2 0 0 6 . 0 1]
3/801	・細部 [5]	5/20	・音波源の位置が、複数の互いに離間した方向探知機により、決定されるもの [2 0 0 6 . 0 1]
3/802	・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 [5]	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 (G 0 1 S 5 / 2 8 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
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式から導かれる複数の信号の振幅を比較するもの [5]	5/24	・単一の方向探知機の位置が、位置が既知である複数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 [2 0 0 6 . 0 1]
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向または実効方向を調整して、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]	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 (G 0 1 S 5 / 2 8 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
3/807	・上記の所望の状態が自動的に維持されるもの [5]	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
3/808	・間隔を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]		
3/809	・回転面または揺動面内における方向を決定するために、またはかかる面内の所定の方向からの偏差を決定するために、受信信号の連続的な解析を用いる回転または揺動ビーム方式 [2 0 0 6 . 0 1]		
3/82	・位相を調整するための、または時間遅		

	せることによるもの [2 0 0 6 . 0 1]	7/36	・ ・ 対妨害手段
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 [2 0 0 6 . 0 1]	7/38	・ ・ 妨害手段, 例 . 偽エコーを生じさせるもの [2]
7/00	グループ G 0 1 S 1 3 / 0 0 , G 0 1 S 1 5 / 0 0 , G 0 1 S 1 7 / 0 0 による方式の細部	7/40	・ ・ 監視または校正用の手段
7/02	・ グループ G 0 1 S 1 3 / 0 0 による方式のもの	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]
7/03	・ ・ そのために特に適合された H F サブ方式の細部, 例 . 送信機, 受信機に共通なもの [5]	7/42	・ ・ レーダに特有なダイバーシチ方式
7/04	・ ・ 表示装置	7/48	・ グループ G 0 1 S 1 7 / 0 0 による方式のもの
7/06	・ ・ ・ 陰極線管表示	7/481	・ ・ 構造的特徴, 例 . 光学素子の配列 [6]
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	7/483	・ ・ パルス方式の細部 [6]
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 [2 0 0 6 . 0 1]	7/484	・ ・ ・ 送信機 [6]
7/12	・ ・ ・ ・ ・ プラン ポジション表示器, すなわち P . P . I	7/486	・ ・ ・ 受信機 [2 0 2 0 . 0 1]
7/14	・ ・ ・ ・ ・ 扇形, 離心, または角度拡大表示	7/4861	・ ・ ・ ・ 検出, サンプリング, 積分, 又は読み出しのための回路 [2 0 2 0 . 0 1]
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	7/4863	・ ・ ・ ・ ・ 検出器アレイ, 例 . 電荷転送ゲート [2 0 2 0 . 0 1]
7/18	・ ・ ・ ・ ・ 距離 高度表示 ; 距離 仰角表示, 例 . R H I 型, E 型	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 G 0 1 S 7 / 4 8 7) [2 0 2 0 . 0 1]
7/20	・ ・ ・ ・ 立体表示 ; 三次元表示 ; 擬似三次元表示 [2 0 0 6 . 0 1]	7/487	・ ・ ・ ・ 所望のエコー信号の抽出 [6]
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	7/489	・ ・ ・ ・ 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]
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	7/491	・ ・ 非パルス方式の細部 [2 0 2 0 . 0 1]
7/26	・ ・ ・ エレクトロ ルミネセントパネルを使用した表示	7/4911	・ ・ ・ 送信機 [2 0 2 0 . 0 1]
7/28	・ ・ パルス方式の細部	7/4912	・ ・ ・ 受信機 [2 0 2 0 . 0 1]
7/282	・ ・ ・ 送信機 [5]	7/4913	・ ・ ・ ・ 検出, サンプリング, 積分, 又は読み出しのための回路 [2 0 2 0 . 0 1]
7/285	・ ・ ・ 受信機 [5]	7/4914	・ ・ ・ ・ ・ 検出器アレイ, 例 . 電荷転送ゲート [2 0 2 0 . 0 1]
7/288	・ ・ ・ ・ コヒーレント受信機 [5]	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 G 0 1 S 7 / 4 9 3); 位相測定 [2 0 2 0 . 0 1]
7/292	・ ・ ・ ・ 所望のエコー信号の抽出 [5]	7/493	・ ・ ・ 所望のエコー信号の抽出 [6]
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]	7/495	・ ・ 対抗手段または対対抗手段 [6]
7/298	・ ・ ・ ・ ・ 走査変換器 [5]	7/497	・ ・ 監視または校正用の手段 [6]
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]	7/499	・ ・ 偏光効果を用いるもの [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]	7/51	・ ・ 表示装置 [6]
7/35	・ ・ 非パルス方式の細部 [5]	7/52	・ グループ G 0 1 S 1 5 / 0 0 による方式のもの
		7/521	・ ・ 構造的特徴 [6]
		7/523	・ ・ パルス方式の細部 [6]
		7/524	・ ・ ・ 送信機 [6]
		7/526	・ ・ ・ 受信機 [6]
		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機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
- 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
- 7/62 ・・・・陰極線管表示
- 7/64 ・・発光体指示 (G 0 1 S 7 / 6 2 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 G 0 1 S 5 / 0 0) [2]
- 11/02 ・電波を使用するもの (1 9 / 0 0 が優先) [5 , 2 0 1 0 . 0 1]
- 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 [2 0 0 6 . 0 1]
- 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 G 0 1 S 1 3 / 0 0 ~ G 0 1 S 1 7 / 0 0 は以下のものを包含する:

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]

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]

(2)グループ G 0 1 S 1 3 / 0 0 ~ G 0 1 S 1 7 / 0 0 は以下のものを包含しない:

反射または再放射を用いないで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 G 0 1 S 1 / 0 0 または G 0 1 S 3 / 0 0 に包含される; [3]

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 G 0 1 S 1 1 / 0 0 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]

- 13/02 ・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]
- 13/04 ・・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 G 0 1 S 1 3 / 5 6) [3]
- 13/06 ・・対象物の位置データを決定する方式 [3]
- 13/08 ・・・・距離のみを測定するための方式 (間接的な測定 G 0 1 S 1 3 / 4 6) [3]
- 13/10 ・・・・断続パルス変調波を送信するもの (位相測定による距離決定 G 0 1 S 1 3 / 3 2) [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]
- 13/14 ・・・・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]
- 13/16 ・・・・計数器を使用するもの [3]
- 13/18 ・・・・距離ゲートを使用するもの [3]
- 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]
- 13/22 ・・・・不規則なパルス繰返数を使用するもの [3]
- 13/24 ・・・・搬送波の周波数アジリティを使用するもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 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]
- 13/28 ・・・・受信パルスを時間軸圧縮するもの [3]
- 13/30 ・・・・レーダ周期毎に 2 以上のパルスを使用するもの [3]
- 13/32 ・・・・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 [3]
- 13/34 ・・・・周波数変調波を送信し, 受信信号, またはそれから導かれる信号が, 同時に発生された送信信号に関連する局部発生信号とヘテロダインされてなり周波数の信号を発生させるもの [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]
- 13/38 ・・・・2 以上の変調周波数を使用するもの [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]
- 13/42 ・・・・距離とその他の座標との同時測定 (間接的な測定 G 0 1 S 1 3 / 4 6) [3]
- 13/44 ・・・・モノパルスレーダ, すなわち同時ローピング [3]

13/46	・・・・位置データの間接的な決定 [3]		
13/48	・・・・発射または受信に多重ビームを使用するもの [3]	13/75	・・・・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]
13/50	・・・・対象物の相対運動に基づく測定方式 [3]	13/76	・・・・パルス型信号を送信するもの [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]	13/78	・・・・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 (G 0 1 S 1 3 / 7 5 , G 0 1 S 1 3 / 7 9 が優先) [3]
13/522	・・・・断続パルス変調波を送信するもの [5]	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]
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 M T I [5]	13/82	・・・・連続型信号を送信するもの [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 [2 0 0 6 . 0 1]	13/84	・・・・位相測定により距離を決定するためのもの [3]
13/528	・・・・不感速度を除去するもの [5]	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]
13/53	・・・・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に関連するもの、例、パルスドップラーレーダ [5]	13/87	・・・・レーダ方式、例、一次レーダと二次レーダ、の組合せ [3]
13/532	・・・・距離ゲート群または記憶マトリックスを用いるもの [5]	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、G 0 1 V 3 / 0 0) [3 , 6]
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 M T I , クラッタ参照 M T I , 外部コヒーレント M T I [5]	13/89	・・・・マッピングまたはイメージング用のもの [3]
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]	13/90	・・・・合成開口技術を使用するもの [3 , 6]
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 M T I [5]	13/91	・・・・交通制御用のもの (G 0 1 S 1 3 / 9 3 が優先) [3]
13/56	・・・・存在探知のためのもの [3]	13/92	・・・・速度測定のためのもの [3]
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]	13/93	・・・・衝突防止目的のもの [2 0 2 0 . 0 1]
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 (G 0 1 S 1 3 / 6 4 が優先) [3]	13/931	・・・・陸上車両のもの [2 0 2 0 . 0 1]
13/62	・・・・運動の方向の決定 [3]	13/933	・・・・航空機又は宇宙機のもの [2 0 2 0 . 0 1]
13/64	・・・・距離ゲートを使用する速度測定方式 [3]	13/934	・・・・空港地表でのもの、例、地上走行中のもの [2 0 2 0 . 0 1]
13/66	・・・・レーダ追尾方式；類似の方式 [3]	13/935	・・・・地形回避用のもの [2 0 2 0 . 0 1]
13/68	・・・・角度のみを追尾するためのもの [3]	13/937	・・・・船舶のもの [2 0 2 0 . 0 1]
13/70	・・・・距離のみを追尾するためのもの [3]	13/95	・・・・気象用のもの [3]
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？スキャン？レーダ [2 0 0 6 . 0 1]	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 [2 0 2 0 . 0 1]
13/74	・電波の再放射を使用する方式、例、二次	15/02	・音波の反射を使用するもの (G 0 1 S 1 5 / 6 6 が優先) [3]
		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 G 0 1 S 1 5 / 4 6) [3]
		15/10	・・・・断続パルス変調波を送信するもの (位相測定による距離決定 G 0 1 S 1 5 / 3 2) [3]
		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 G 0 1 S 1 7 / 4 6 ; アクティブ三角測量方式 G 0 1 S 1 7 / 4 8) [3 , 8]
15/18	・・・・距離ゲートを使用するもの [3]	17/10	・・・・断続パルス変調波を送信するもの (位相測定による距離決定 G 0 1 S 1 7 / 3 2) [2 0 2 0 . 0 1]
15/32	・・・・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 [3]	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 [2 0 2 0 . 0 1]
15/34	・・・・周波数変調波を送信し、受信信号またはそれから導かれる信号が、同時に発生された送信信号に関連する局部発生信号とヘテロダインされてうなり周波数の信号を発生するもの [3]	17/18	・・・・距離ゲートを使用するもの [2 0 2 0 . 0 1]
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 [2 0 2 0 . 0 1]
15/42	・・・・距離とその他の座標との同時測定 (間接的な測定 G 0 1 S 1 5 / 4 6) [3]	17/32	・・・・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 [2 0 2 0 . 0 1]
15/46	・・・・位置データの間接的な決定 [3]	17/34	・・・・周波数変調波を送信し、受信信号、またはそれから導かれる信号が、同時に発生された送信信号に関連する局部発生信号とヘテロダインされてうなり周波数の信号を発生させるもの [2 0 2 0 . 0 1]
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 G 0 1 S 1 7 / 4 6) [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、I F F , 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 [2 0 2 0 . 0 1]	17/74	・電波以外の電磁波の再放射を使用する方式、例、I F F , 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 [2 0 2 0 . 0 1]
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 G 0 1 V 1 / 0 0) [2 0 0 6 . 0 1]	17/87	・電波以外の電磁波を使用する方式の組合せ [2 0 2 0 . 0 1]
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 [2 0 2 0 . 0 1]
15/93	・衝突防止目的のもの [2 0 2 0 . 0 1]	17/88	・特定の応用に特に適合したライダー方式 [3]
15/931	・・・・陸上車両のもの [2 0 2 0 . 0 1]	17/89	・マッピングまたはイメージング用のもの
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 [2 0 2 0 . 0 1]		
17/02	・電波以外の電磁波の反射を使用する方式 (G 0 1 S 1 7 / 6 6 が優先) [2 0 2 0 . 0 1]		
17/04	・・・・対象物の存在を決定する方式 [2 0 2 0 . 0 1]		

	の [2 0 2 0 . 0 1]		ターであるもの [2 0 1 0 . 0 1]
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 [2 0 2 0 . 0 1]	19/12	・ ・ ・ ・ 協働要素が電話通信基地局であるもの [2 0 1 0 . 0 1]
17/90	・ ・ ・ 合成開口技術を使用するもの [2 0 2 0 . 0 1]	19/13	・ ・ 受信機 [2 0 1 0 . 0 1]
17/93	・ ・ 衝突防止目的のもの [2 0 2 0 . 0 1]	19/14	・ ・ ・ 特定の応用に特に適合した受信機 [2 0 1 0 . 0 1]
17/931	・ ・ ・ 陸上車両のもの [2 0 2 0 . 0 1]	19/15	・ ・ ・ ・ 航空機着陸システム用 [2 0 1 0 . 0 1]
17/933	・ ・ ・ 航空機又は宇宙機のもの [2 0 2 0 . 0 1]	19/16	・ ・ ・ ・ 盗難誘拐対策用 [2 0 1 0 . 0 1]
17/95	・ ・ 気象用のもの [6 , 8]	19/17	・ ・ ・ ・ 緊急時用 [2 0 1 0 . 0 1]
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 [2 0 1 0 . 0 1]	19/18	・ ・ ・ ・ 軍用 [2 0 1 0 . 0 1]
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 [2 0 1 0 . 0 1]	19/19	・ ・ ・ ・ スポーツ用 [2 0 1 0 . 0 1]
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 [2 0 1 0 . 0 1]	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もしくは障害分離 [2 0 1 0 . 0 1]
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 [2 0 1 0 . 0 1]	19/21	・ ・ ・ 干渉を課題とするもの [2 0 1 0 . 0 1]
注		19/22	・ ・ ・ マルチパスを課題とするもの [2 0 1 0 . 0 1]
“ 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。 [2 0 1 0 . 0 1]		19/23	・ ・ ・ 受信機要素の試験, 監視, 補正または較正 [2 0 1 0 . 0 1]
19/04	・ ・ ・ キャリア位相データを提供するもの [2 0 1 0 . 0 1]	19/24	・ ・ ・ 当該システムが送信する信号の捕捉または追尾 [2 0 1 0 . 0 1]
19/05	・ ・ ・ 補助情報を提供するもの [2 0 1 0 . 0 1]	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 [2 0 1 0 . 0 1]
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 [2 0 1 0 . 0 1]	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 [2 0 1 0 . 0 1]
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 [2 0 1 0 . 0 1]	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 [2 0 1 0 . 0 1]
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 [2 0 1 0 . 0 1]	19/28	・ ・ ・ ・ 衛星の選択 [2 0 1 0 . 0 1]
19/09	・ ・ ・ 通常は受信機で行われる処理機能を提供するもの [2 0 1 0 . 0 1]	19/29	・ ・ ・ ・ キャリア関連 [2 0 1 0 . 0 1]
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 [2 0 1 0 . 0 1]	19/30	・ ・ ・ ・ コード関連 [2 0 1 0 . 0 1]
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	19/31	・ ・ ・ 測位のための他の信号の捕捉, 追尾 [2 0 1 0 . 0 1]
		19/32	・ ・ ・ 同じ衛星システムでの多モード動作, 例 . GPS の L 1 と L 2 [2 0 1 0 . 0 1]
		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 [2 0 1 0 . 0 1]
		19/34	・ ・ ・ 電力の節減 [2 0 1 0 . 0 1]
		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 [2 0 1 0 . 0 1]
		19/36	・ ・ ・ ・ 受信機フロントエンド関連 [2 0 1 0 . 0 1]
		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 [2 0 1 0 . 0 1]
		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 [2 0 1 0 . 0 1]
- 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 [2 0 1 0 . 0 1]
- 19/40 ・ ・ ・ 位置，速度または姿勢の補正 [2 0 1 0 . 0 1]
- 19/41 ・ ・ ・ ディファレンシャル補正，例．D GPS [Differential GPS] [2 0 1 0 . 0 1]
- 19/42 ・ ・ ・ 位置の決定 [2 0 1 0 . 0 1]
- 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 [2 0 1 0 . 0 1]
- 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 [2 0 1 0 . 0 1]
- 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 [2 0 1 0 . 0 1]
- 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 [2 0 1 0 . 0 1]
- 19/47 ・ ・ ・ ・ ・ 補助的な測定が慣性測定であるもの，例．Tightly coupled inertial [2 0 1 0 . 0 1]
- 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 [2 0 1 0 . 0 1]
- 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 [2 0 1 0 . 0 1]
- 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 [2 0 1 0 . 0 1]
- 19/51 ・ ・ ・ ・ 相対位置決定 [2 0 1 0 . 0 1]
- 19/52 ・ ・ ・ 速度の決定 [2 0 1 0 . 0 1]
- 19/53 ・ ・ ・ 姿勢の決定 [2 0 1 0 . 0 1]
- 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 [2 0 1 0 . 0 1]
- 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 [2 0 1 0 . 0 1]