

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 登録実用新案公報(U)

(11) 実用新案登録番号  
**実用新案登録第3223721号**  
**(U3223721)**

(45) 発行日 令和1年10月31日(2019.10.31)

(24) 登録日 令和1年10月9日(2019.10.9)

(51) Int.Cl. F I  
**AO1M 29/00 (2011.01)** AO1M 29/00

評価書の請求 未請求 請求項の数 12 O L (全 11 頁)

|  |   |
|--|---|
| <p>(21) 出願番号 実願2019-697 (U2019-697)</p> <p>(22) 出願日 平成31年2月27日 (2019. 2. 27)</p> <p>出願変更の表示 特願2017-25942 (P2017-25942) の変更</p> <p>原出願日 平成29年2月15日 (2017. 2. 15)</p> <p>(31) 優先権主張番号 105140665</p> <p>(32) 優先日 平成28年12月8日 (2016. 12. 8)</p> <p>(33) 優先権主張国・地域又は機関 台湾 (TW)</p> | <p>(73) 実用新案権者 509285285<br/>                 元皓能源股▲分▼有限公司<br/>                 台湾新北市新店區中興路二段196號2樓</p> <p>(74) 代理人 100143720<br/>                 弁理士 米田 耕一郎</p> <p>(74) 代理人 100080252<br/>                 弁理士 鈴木 征四郎</p> <p>(72) 考案者 吳志賢<br/>                 台湾台北縣新店市中興路二段196號2樓</p> <p>(72) 考案者 林▲いく▼勳<br/>                 台湾台北縣新店市中興路二段196號2樓</p> <p>(72) 考案者 鍾紹剛<br/>                 台湾台北縣新店市中興路二段196號2樓</p> |
|--|---|

(54) 【考案の名称】 駆逐装置の制御システム

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】 IOT制御ユニットにおける無線伝送及び無線式制御作用として、ユーザーが信号装置によって、駆逐装置と相互コミュニケーションの無線伝送と制御を行うことが可能な駆逐装置の制御システムを提供する。

【解決手段】 駆逐装置の制御システムは、駆逐装置10と、IOT制御ユニット20と、信号装置30と、電源装置40とからなる。駆逐装置10は、動物、昆虫の駆逐装置、或いは捕獲訓練装置であり、IOT制御ユニット20は、制御処理モジュール21と、駆動モジュール22と、無線通信モジュール23とからなり、駆動モジュール22は駆逐装置10と連結されるとともに、制御処理モジュール21と信号で連結され、無線通信モジュール23の信号は制御処理モジュール21と信号で連結され、信号装置30は無線通信モジュール23と連結され、電源装置40は電氣的に制御処理モジュール21と連結される。

【選択図】 図1

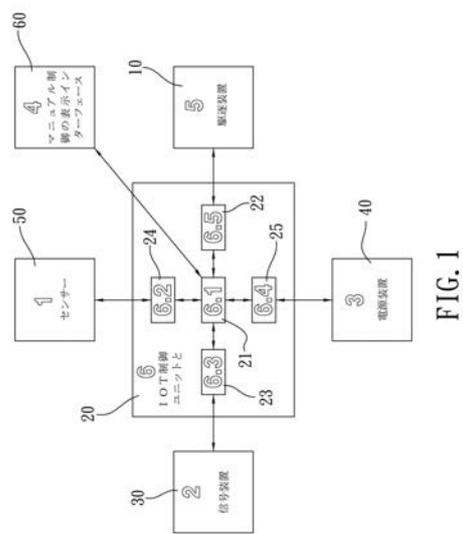


FIG. 1

**【実用新案登録請求の範囲】****【請求項 1】**

駆逐装置と、IOT制御ユニットと、信号装置と、電源装置とからなる、駆逐装置の制御システムであって、

前記IOT制御ユニットは、制御処理モジュールと、駆動モジュールと、無線通信モジュールとからなり、前記駆動モジュールは、前記駆逐装置と連結されるとともに、前記駆逐装置の状態信号を獲得し前記状態信号を前記制御処理モジュールへ伝送するため、前記制御処理モジュールと信号で連結され、更に前記駆動モジュールは、前記制御処理モジュールより伝送された制御指令を受け取ってから、前記駆逐装置に発送させ、また、前記無線通信モジュールの信号は、前記状態信号を受け取るとともに前記制御指令を前記制御処理モジュールに伝送するために、前記制御処理モジュールと信号で連結され、

前記信号装置は、前記無線通信モジュールによって無線で前記状態信号を受信するとともに前記制御指令を前記無線通信モジュールに無線で発送するために、前記無線通信モジュールと連結され、

前記電源装置は、前記IOT制御ユニットの電源を供給するために、電氣的に前記制御処理モジュールと連結されることを特徴とする、駆逐装置の制御システム。

**【請求項 2】**

前記駆逐装置は、動物、昆虫の駆逐装置、或いは捕獲訓練装置の内のいずれか一つであることを特徴とする、請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システム。

**【請求項 3】**

前記駆逐装置は、音波、超音波、振動、光線、臭いの方法で人間、野生動物、鼠、虫を駆逐する駆逐装置の内のいずれか一つであることを特徴とする、請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システム。

**【請求項 4】**

前記IOT制御ユニットは、IOT制御システム(IOT control system)から選定されることを特徴とする、請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システム。

**【請求項 5】**

前記無線通信モジュールは、ZigBee、RF、ブルートゥース(Bluetooth)(登録商標)、WIFI、RFID(Radio Frequency Identification)、NFC(近距離無線通信、Near Field Communication)の無線受発信モジュールの内のいずれか一つであることを特徴とする、請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システム。

**【請求項 6】**

前記制御処理モジュールは、センサー管理モジュールと信号で連結され、センサー管理モジュールはセンサー(Sensor)と連結され、それにより、前記センサー管理モジュールは前記センサーのセンサー信号を受け取るとともに、前記駆動モジュールの指令によって前記駆逐装置を制御し作動させることを特徴とする、請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システム。

**【請求項 7】**

前記センサーは、光線、音声、接触、磁気、移動、レーダーを使用するセンサー装置の内のいずれか一つであることを特徴とする、請求項 6 に記載の駆逐装置の制御システム。

**【請求項 8】**

前記制御処理モジュールは、マニュアル制御の表示インターフェース(Manual control and display interface)と連結され、前記マニュアル制御の表示インターフェースは、ハードウェアスイッチ及びLED/LCD表示機とからなることを特徴とする、請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システム。

**【請求項 9】**

前記信号装置は、個人情報端末(Personal Digital Assistant, PDA)、携帯電話、ノートパソコン、タブレット端末、ゲートウェイ、時計、パングル、VR(Virtual Reality 仮想現実)装置の内のいずれか一つであ

10

20

30

40

50

ることを特徴とする、請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システム。

【請求項 10】

前記信号装置には、前記無線通信モジュールと相互受発信する信号装置通信モジュールが設けられ、前記信号装置通信モジュールは、ZigBee、RF、ブルートゥース(Bluetooth)(登録商標)、WIFI、RFID(Radio Frequency Identification)、NFC(近距離無線通信、Near Field Communication)の無線受発信モジュールの内のいずれか一つであることを特徴とする、請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システム。

【請求項 11】

前記電源装置は、交流、直流、太陽エネルギーの電源供給装置の内のいずれか一つであることを特徴とする、請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システム。

10

【請求項 12】

外部からの電源を管理するため、前記電源装置と前記制御処理モジュールの間に電源管理モジュールが配置されることを特徴とする、請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システム。

【考案の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本考案は、駆逐装置の制御システムに関し、特に、IOT制御ユニットにおける無線伝送及び無線式制御作用して、ユーザーが信号装置によって、駆逐装置と相互コミュニケーションの無線伝送と制御を行うことが可能な、駆逐装置の制御システムに関する。

20

【背景技術】

【0002】

野生動物或いは鳥類は農作物を破壊したり、食べ物を盗み食いしたりして、又は病気を広げ、或いは交通事故に及ぼし、小さい子供が噛まれて傷を負わせることの可能性があり、世界各地で野生動物による農業経済の損失は天文学的数字であり、その種の動物による侵害を防止するため、多種のトラップと毒薬剤が使用され、そして農作業の損失を低下する目的のために、たくさんの電気罠が作られていた。

【0003】

防鳥獣装置を例にあげると、伝統的な超音波防鳥獣装置は、一般的に振動回路で超音波の周波数を発生させ、また、超音波防鳥獣装置を特定な場所に置くことによって、音波で鳥獣に不快感を与えて駆逐することを目的とする。

30

【0004】

上述した従来の超音波防鳥獣装置、及びその他動物、昆虫駆逐装置、或いは捕獲訓練装置の駆逐装置の構造、機能及び作用は大体限られており、更なる機能制御及び調整が出来なくて、その中、特にユーザーへの無線伝送、制御が提供できず、また、その周波数の設定も変更できないところから、その構造、機能、実用性には理想的ではなく、実に改善すべきところがある。

【考案の概要】

【考案が解決しようとする課題】

40

【0005】

本考案は、IOT制御ユニットの無線伝送及び無線式の制御作用により、ユーザーが信号装置によって、駆逐装置と相互コミュニケーションの無線伝送と制御を行うことが可能な、駆逐装置の制御システムを提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0006】

上述の目的を達成するために、本考案が提供する駆逐装置の制御システムは、駆逐装置と、IOT制御ユニットと、信号装置と、電源装置とからなる。このうち、IOT制御ユニットは、制御処理モジュールと、駆動モジュールと、無線通信モジュールとからなり、前記駆動モジュールは、前記駆逐装置と連結されるとともに、前記駆逐装置の状態信号を

50

獲得し前記状態信号を前記制御処理モジュールへ伝送するため、前記制御処理モジュールと信号で連結され、更に前記駆動モジュールは、前記制御処理モジュールより伝送された制御指令を受け取ってから、前記駆逐装置に発送させ、また、前記無線通信モジュールの信号は、前記状態信号を受け取るとともに前記制御指令を前記制御処理モジュールに伝送するために、前記制御処理モジュールと信号で連結され、前記信号装置は、前記無線通信モジュールによって無線で前記状態信号を受信するとともに前記制御指令を前記無線通信モジュールに無線で発送するために、前記無線通信モジュールと連結され、前記電源装置は、前記IOT制御ユニットの電源を供給するために、電氣的に前記制御処理モジュールと連結される。

【考案の効果】

【0007】

本考案の効果は、ユーザーが携帯電話のような信号装置とIOT制御ユニットの無線伝送によって駆逐装置の状態信号を獲得し、無線で駆逐装置の制御、設定、調整の各作用及び機能を指令し、ユーザーが駆逐装置との相互コミュニケーションの無線伝送と制御を行うことが可能になり、駆逐装置の操作の利便性及び実用性を増加するのである。

【図面の簡単な説明】

【0008】

【図1】本考案のシステムフロー図である。

【図2】本考案の駆逐装置の回路図である。

【考案を実施するための形態】

【0009】

まず、図1を参照する。本考案は駆逐装置(Repeller Device)10と、IOT制御ユニット20と、信号装置30と、電源装置40とからなる。これより詳しく説明する。

【0010】

前記IOT制御ユニット20は、制御処理モジュール21と、駆動モジュール22と、無線通信モジュール23とからなり、前記駆動モジュール22は、前記駆逐装置10と連結されるとともに、前記駆逐装置10の状態信号を獲得し前記状態信号を前記制御処理モジュール21へ伝送するため、前記制御処理モジュール21と信号で連結され、更に前記駆動モジュール22は、前記制御処理モジュール21より伝送された制御指令を受け取ってから、前記駆逐装置10に発送させ、また、前記無線通信モジュール23の信号は、前記状態信号を受け取るとともに前記制御指令を前記制御処理モジュール21に伝送するために、前記制御処理モジュール21と信号で連結される。

【0011】

前記信号装置30は、前記無線通信モジュール23によって無線で前記状態信号を受信するとともに前記制御指令を前記無線通信モジュール23に無線で発送するために、前記無線通信モジュール23と連結される。

【0012】

前記電源装置40は、前記IOT制御ユニット20の電源を供給するために、電氣的に前記制御処理モジュール21と連結される。

【0013】

実施例では、駆逐装置10は、動物、昆虫の駆逐装置、或いは捕獲訓練装置の内のいずれか一つである。

【0014】

駆逐装置10は、音波、超音波、振動、光線、臭いなどの方法で人間、野生動物、鼠、虫などの生物を駆逐する駆逐装置の内のいずれか一つである。

【0015】

実施例では、IOT制御ユニット20はIOT制御システム(IOT control system)から選定される。

【0016】

10

20

30

40

50

実施例では、無線通信モジュール23は、ZigBee、RF、ブルートゥース(Bluetooth)(登録商標)、WIFI、RFID(Radio Frequency Identification)、NFC(近距離無線通信、Near Field Communication)など無線受発信モジュールの内のいずれか一つである。

【0017】

実施例では、制御処理モジュール21は、センサー管理モジュール24と信号で連結され、また、センサーの感応信号を受け取るため、センサー管理モジュール24はセンサー(Sensor)50と連結され、続いて前記駆動モジュール22の指令によって前記駆逐装置10を制御し、所定の作用、機能を行う。

【0018】

実施例では、センサー50は、光線、音声、接触、磁気、移動、レーダーなどを使用するセンサー装置の内のいずれか一つである。

【0019】

実施例では、制御処理モジュール21は、マニュアル制御の表示インターフェース(Manual control and display interface)60と連結され、前記マニュアル制御の表示インターフェース60は、ハードウェアスイッチ及びLED/LCD表示機(図面に未表示)とからなり、ユーザーに対する操作の利便性及び本考案の駆逐装置の制御システム状態を表示するのに用いられる。

【0020】

実施例では、信号装置30は、個人情報端末(Personal Digital Assistant, PDA)であり、特に携帯電話、ノートパソコン、タブレット端末、ゲートウェイ、時計、パングル、VR(Virtual Reality 仮想現実)装置の内のいずれか一つである。

【0021】

実施例では、信号装置30には、前記無線通信モジュール23と相互受発信する信号装置通信モジュールが設けられ、前記信号装置通信モジュールは、ZigBee、RF、ブルートゥース(Bluetooth)(登録商標)、WIFI、RFID(Radio Frequency Identification)、NFC(近距離無線通信、Near Field Communication)など無線受発信モジュールの内のいずれか一つである。

【0022】

実施例では、電源装置40は、交流、直流、太陽エネルギーなどの電源供給装置の内のいずれか一つである。

【0023】

実施例では、外部からの電源を管理するため、前記電源装置40と制御処理モジュール21の間には、電源管理モジュール25が配置される。さらには、前記電源装置40は、充電式電源を使用する場合、充電管理、過充電保護、過放電保護、低電圧警報の機能を行うことが可能であるとともに、前記信号装置30から前記制御処理モジュール21に通過する制御指令を受け取り、電源供給の開閉、或いは電源状況を前記制御処理モジュール21に反映してから、前記無線通信モジュール23で信号装置30に反映することが可能である。それにより、ユーザーに本考案の電源状況を把握させることができる。

【0024】

上記では本考案の各部構成についての説明を行った。続いては、各部構成の使用、操作、原理、作用特性について説明する。

【0025】

図1を参照する。ユーザーが使用する際、信号装置30とIOT制御ユニット20の無線伝送で駆逐装置10の状態信号を受け取り、さらに、無線の方法で、駆逐装置10の各項目の作動及び機能を、指令制御、設定、調整することができる。それにより、ユーザーが駆逐装置10と相互コミュニケーションの無線伝送と制御を行うことが可能になり、駆逐装置10の操作の利便性及び実用性を高めることができる。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 2 6 】

次に、図 2 を参照する。実施例では、本考案の駆逐装置 1 0 の回路図には複数個の焦電系赤外線センサー 1 1 が設けられ、信号装置 3 0 により、I O T 制御ユニット 2 0 で焦電系赤外線センサー 1 1 の感知距離を設定することができ、即ち動物、昆虫が駆逐装置 1 0 との距離が設定した距離に入る場合、複数個のスピーカー 1 2 で超音波の周波数、或いはフラッシュ 1 3 で点滅光線を発生するような駆逐動作を行う。

## 【 0 0 2 7 】

また、信号装置 3 0 により、I O T 制御ユニット 2 0 でスピーカー 1 2 の発生する超音波の周波数、或いはフラッシュ 1 3 で発生する点滅光線のモードを設定できる。

## 【 0 0 2 8 】

また、信号装置 3 0 により、I O T 制御ユニット 2 0 で駆逐装置 1 0 のスイッチ 1 4 のオン/オフを設定でき、オフ時間については、昼間にオフし夜にオンするなどの設定ができる。

10

## 【 0 0 2 9 】

また、信号装置 3 0 により、I O T 制御ユニット 2 0 で駆逐装置 1 0 の電力状態を得られることでバッテリーの交換時間を把握できるようになる。

## 【 符号の説明 】

## 【 0 0 3 0 】

- 1 0 駆逐装置
- 1 1 焦電系赤外線センサー
- 1 2 スピーカー
- 1 3 フラッシュ
- 1 4 スイッチ
- 2 0 I O T 制御ユニット
- 2 1 制御処理モジュール
- 2 2 駆動モジュール
- 2 3 無線通信モジュール
- 3 0 信号装置
- 4 0 電源装置
- 5 0 センサー
- 6 0 マニュアル制御の表示インターフェース

20

30

【 図 1 】

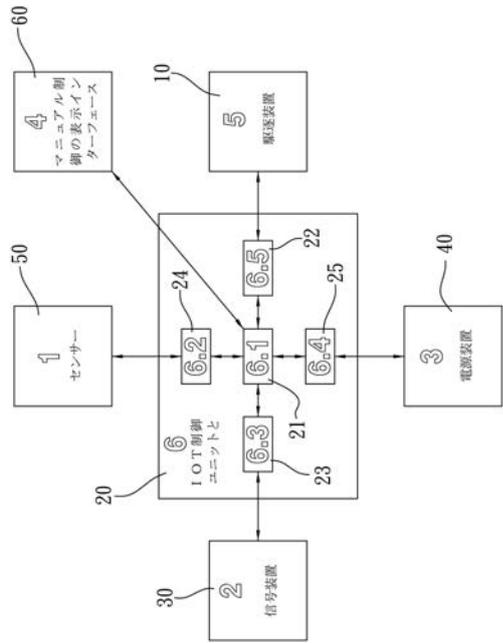


FIG. 1

【 図 2 】

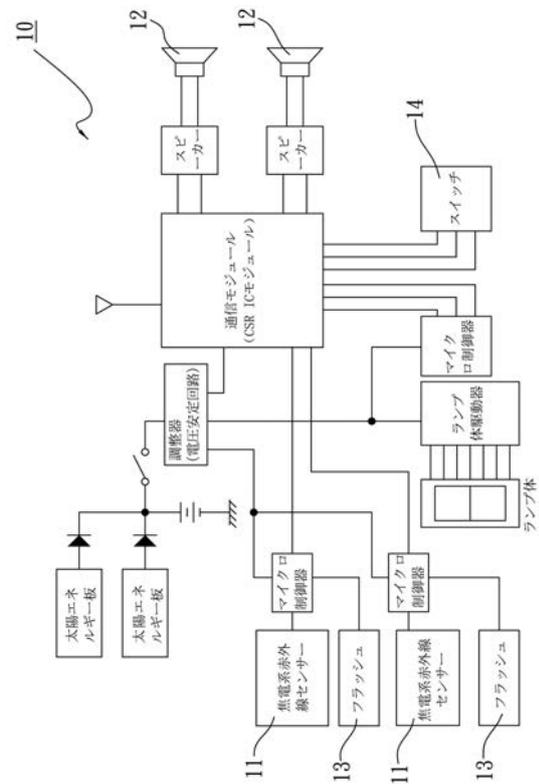


FIG. 2

【 手続補正書 】

【 提出日 】 令和1年5月28日 (2019.5.28)

【 手続補正 1 】

【 補正対象書類名 】 実用新案登録請求の範囲

【 補正対象項目名 】 全文

【 補正方法 】 変更

【 補正の内容 】

【 実用新案登録請求の範囲 】

【 請求項 1 】

駆逐装置と、IOT制御ユニットと、信号装置と、電源装置とからなる、駆逐装置の制御システムであって、

前記IOT制御ユニットは、制御処理モジュールと、駆動モジュールと、無線通信モジュールと、   からなり、前記駆動モジュールは、前記駆逐装置と連結されるとともに、前記駆逐装置の状態信号を獲得し前記状態信号を前記制御処理モジュールへ伝送するため、前記制御処理モジュールと信号で連結され、更に前記駆動モジュールは、前記制御処理モジュールより伝送された制御指令を受け取ってから、前記駆逐装置に発送させ、また、前記無線通信モジュールの信号は、前記状態信号を受け取るとともに前記制御指令を前記制御処理モジュールに伝送するために、前記制御処理モジュールと信号で連結され、

前記信号装置は、前記無線通信モジュールによって無線で前記状態信号を受信するとともに前記制御指令を前記無線通信モジュールに無線で発送するために、前記無線通信モジュールと連結され、

前記電源装置は、前記IOT制御ユニットの電源を供給するために、電氣的に前記制御処理モジュールと連結される

ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【 請求項 2 】

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記駆逐装置は、動物、昆虫の駆逐装置、或いは捕獲訓練装置の内のいずれか一つである

ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項 3】

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記駆逐装置は、音波、超音波、振動、光線および臭いのなかから選択される一以上の方法で人間、野生動物、鼠および虫のうちの一つ以上を駆逐する駆逐装置である

ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項 4】

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記 I O T 制御ユニットは、I O T 制御システム ( I O T c o n t r o l s y s t e m ) から選定される

ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項 5】

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記無線通信モジュールは、Z i g B e e、R F、ブルートゥース ( B l u e t o o t h ) ( 登録商標 )、W I F I、R F I D ( R a d i o F r e q u e n c y I d e n t i f i c a t i o n )、N F C ( 近距離無線通信、N e a r F i e l d C o m m u n i c a t i o n ) の無線受発信モジュールの内のいずれか一つである

ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項 6】

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記制御処理モジュールは、センサー管理モジュールと信号で連結され、センサー管理モジュールはセンサー ( S e n s o r ) と連結され、それにより、前記センサー管理モジュールは前記センサーのセンサー信号を受け取るとともに、前記駆動モジュールの指令によって前記駆逐装置を制御し作動させる

ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項 7】

請求項 6 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記センサーは、光線、音声、接触、磁気、移動、および、レーダーのなかから選択される 1 以上を使用するセンサー装置のうちのいずれか一つである

ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項 8】

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記制御処理モジュールは、マニュアル制御の表示インターフェース ( M a n u a l c o n t r o l a n d d i s p l a y i n t e r f a c e ) と連結され、前記マニュアル制御の表示インターフェースは、ハードウェアスイッチ及び L E D / L C D 表示機とからなる

ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項 9】

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記信号装置は、個人情報端末 ( P e r s o n a l D i g i t a l A s s i s t a n t , P D A )、携帯電話、ノートパソコン、タブレット端末、ゲートウェイ、時計、パングル、V R ( V i r t u a l R e a l i t y 仮想現実 ) 装置の内のいずれか一つである

ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項 10】

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記信号装置には、前記無線通信モジュールと相互受発信する信号装置通信モジュール

が設けられ、

前記信号装置通信モジュールは、ZigBee、RF、ブルートゥース(Bluetooth)(登録商標)、WIFI、RFID(Radio Frequency Identification)、および、NFC(近距離無線通信、Near Field Communication)の無線受発信モジュールのうちのいずれか一つであることを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項11】

請求項1に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、前記電源装置は、交流、直流、および、太陽エネルギーのうち一つ以上をもちいる電源供給装置のうちのいずれか一つであることを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項12】

請求項1に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、外部からの電源を管理するため、前記電源装置と前記制御処理モジュールの間に電源管理モジュールが配置されることを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【手続補正書】

【提出日】令和1年8月23日(2019.8.23)

【手続補正1】

【補正対象書類名】実用新案登録請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【実用新案登録請求の範囲】

【請求項1】

駆逐装置と、IOT制御ユニットと、信号装置と、電源装置とからなる、駆逐装置の制御システムであって、

前記IOT制御ユニットは、制御処理モジュールと、駆動モジュールと、無線通信モジュールと、からなり、前記駆動モジュールは、前記駆逐装置と連結されるとともに、前記駆逐装置の状態信号を獲得し前記状態信号を前記制御処理モジュールへ伝送するため、前記制御処理モジュールと信号で連結され、更に前記駆動モジュールは、前記制御処理モジュールより伝送された制御指令を受け取ってから、前記駆逐装置に発送させ、また、前記無線通信モジュールの信号は、前記状態信号を受け取るとともに前記制御指令を前記制御処理モジュールに伝送するために、前記制御処理モジュールと信号で連結され、

前記信号装置は、前記無線通信モジュールによって無線で前記状態信号を受信するとともに前記制御指令を前記無線通信モジュールに無線で発送するために、前記無線通信モジュールと連結され、

前記電源装置は、前記IOT制御ユニットの電源を供給するために、電氣的に前記制御処理モジュールと連結される

ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項2】

請求項1に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、前記駆逐装置は、動物、昆虫の駆逐装置、或いは捕獲訓練装置の内のいずれか一つであることを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項3】

請求項1に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、前記駆逐装置は、音波、超音波、振動、光線および臭いのなかから選択される一以上の方法で人間、野生動物、鼠および虫のうちの一つ以上を駆逐する駆逐装置であることを特徴とする駆逐装置の制御システム。

**【請求項 4】**

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記 I O T 制御ユニットは、I O T 制御システム ( I O T c o n t r o l s y s t e m ) から選定される  
ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

**【請求項 5】**

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記無線通信モジュールは、Z i g B e e ( 登録商標 )、R F、ブルートゥース ( B l u e t o o t h ) ( 登録商標 )、W I F I、R F I D ( R a d i o F r e q u e n c y I d e n t i f i c a t i o n )、N F C ( 近距離無線通信、N e a r F i e l d C o m m u n i c a t i o n ) の無線受発信モジュールの内のいずれか一つであることを特徴とする駆逐装置の制御システム。

**【請求項 6】**

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記制御処理モジュールは、センサー管理モジュールと信号で連結され、センサー管理モジュールはセンサー ( S e n s o r ) と連結され、それにより、前記センサー管理モジュールは前記センサーのセンサー信号を受け取るとともに、前記駆動モジュールの指令によって前記駆逐装置を制御し作動させる  
ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

**【請求項 7】**

請求項 6 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記センサーは、光線、音声、接触、磁気、移動、および、レーダーのなかから選択される 1 以上を使用するセンサー装置のうちのいずれか一つであることを特徴とする駆逐装置の制御システム。

**【請求項 8】**

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記制御処理モジュールは、マニュアル制御の表示インターフェース ( M a n u a l c o n t r o l a n d d i s p l a y i n t e r f a c e ) と連結され、前記マニュアル制御の表示インターフェースは、ハードウェアスイッチ及び L E D / L C D 表示機とからなる  
ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

**【請求項 9】**

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記信号装置は、個人情報端末 ( P e r s o n a l D i g i t a l A s s i s t a n t , P D A )、携帯電話、ノートパソコン、タブレット端末、ゲートウェイ、時計、パングル、V R ( V i r t u a l R e a l i t y 仮想現実 ) 装置の内のいずれか一つである  
ことを特徴とする駆逐装置の制御システム。

**【請求項 10】**

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、  
前記信号装置には、前記無線通信モジュールと相互受発信する信号装置通信モジュールが設けられ、  
前記信号装置通信モジュールは、Z i g B e e ( 登録商標 )、R F、ブルートゥース ( B l u e t o o t h ) ( 登録商標 )、W I F I、R F I D ( R a d i o F r e q u e n c y I d e n t i f i c a t i o n )、および、N F C ( 近距離無線通信、N e a r F i e l d C o m m u n i c a t i o n ) の無線受発信モジュールのうちのいずれか一つであることを特徴とする駆逐装置の制御システム。

**【請求項 11】**

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、

前記電源装置は、交流、直流、および、太陽エネルギーのうちの一つ以上をもちいる電源供給装置のうちいずれか一つであることを特徴とする駆逐装置の制御システム。

【請求項 1 2】

請求項 1 に記載の駆逐装置の制御システムにおいて、外部からの電源を管理するため、前記電源装置と前記制御処理モジュールの間に電源管理モジュールが配置されることを特徴とする駆逐装置の制御システム。