

【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 1 部門第 2 区分

【発行日】平成28年8月12日(2016.8.12)

【公開番号】特開2015-8881(P2015-8881A)

【公開日】平成27年1月19日(2015.1.19)

【年通号数】公開・登録公報2015-004

【出願番号】特願2013-136200(P2013-136200)

【国際特許分類】

A 6 3 B 69/38 (2006.01)

【F I】

A 6 3 B 69/38 B

【手続補正書】

【提出日】平成28年6月28日(2016.6.28)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 5】

上記目的を達成するため、本発明の一態様の状態推定装置は、
対象者の動作に起因する角速度を取得する角速度取得手段と、
前記対象者の前記動作に起因する加速度を取得する加速度取得手段と、
前記角速度取得手段によって取得された角速度及び前記加速度取得手段によって取得された加速度に基づいて、前記対象者の前記動作の回転半径を推定する状態推定手段と、
を備えることを特徴とする。

【手続補正 2】

【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】

対象者の動作に起因する角速度を取得する角速度取得手段と、
前記対象者の前記動作に起因する加速度を取得する加速度取得手段と、
前記角速度取得手段によって取得された角速度及び前記加速度取得手段によって取得された加速度に基づいて、前記対象者の前記動作の回転半径を推定する状態推定手段と、
を備えることを特徴とする状態推定装置。

【請求項 2】

前記対象者に対して、所定の回転軸を設定する軸設定手段を更に備え、
前記状態推定手段は、前記軸設定手段により設定された回転軸を中心とする回転半径を推定する、
ことを特徴とする請求項 1 に記載の状態推定装置。

【請求項 3】

前記所定の回転軸から離間した位置において、前記角速度及び加速度を取得するセンサ部を更に備え、
前記状態推定手段は、前記軸設定手段により設定された回転軸と前記センサ部との間の距離に対応する回転半径を推定する、
ことを特徴とする請求項 2 に記載の状態推定装置。

【請求項 4】

前記状態推定手段により推定された動作の回転半径を評価する評価手段と、
前記評価手段による評価結果を報知する報知手段と、
を更に備えることを特徴とする請求項 1 から 3 の何れか 1 項に記載の状態推定装置。

【請求項 5】

前記評価手段は、前記状態推定手段により推定された複数の前記動作の回転半径から、
前記対象者の動作に関する評価を行うことを特徴とする請求項 4に記載の状態推定装置。

【請求項 6】

前記報知手段は、前記評価結果を表示手段に表示させることを特徴とする請求項 4 または 5に記載の状態推定装置。

【請求項 7】

前記状態推定手段は、
前記角速度取得手段によって取得された角速度及び前記加速度取得手段によって取得された加速度に基づいて、前記動作の種類を推定する種類推定手段を有することを特徴とする請求項 1 から 6 の何れか 1 項に記載の状態推定装置。

【請求項 8】

前記評価手段は、前記種類推定手段により推定された動作の種類毎に、前記動作の回転半径を評価することを特徴とする請求項 4に記載の状態推定装置。

【請求項 9】

対象者の動作に起因する角速度を取得する角速度取得ステップと、
前記対象者の前記動作に起因する加速度を取得する加速度取得ステップと、
前記角速度取得ステップにおいて取得された角速度及び前記加速度取得ステップにおいて取得された加速度に基づいて、前記対象者の前記動作の回転半径を推定する状態推定ステップと、
を含むことを特徴とする状態推定方法。

【請求項 10】

コンピュータに、
対象者の動作に起因する角速度を取得する角速度取得機能と、
前記対象者の前記動作に起因する加速度を取得する加速度取得機能と、
前記角速度取得機能によって取得された角速度及び前記加速度取得機能によって取得された加速度に基づいて、前記対象者の前記動作の回転半径を推定する状態推定機能と、
を実現させることを特徴とするプログラム。