

【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 6 部門第 3 区分

【発行日】平成23年12月22日(2011.12.22)

【公開番号】特開2009-205666(P2009-205666A)

【公開日】平成21年9月10日(2009.9.10)

【年通号数】公開・登録公報2009-036

【出願番号】特願2008-287284(P2008-287284)

【国際特許分類】

G 0 8 G 1/056 (2006.01)

【F I】

G 0 8 G 1/056

【手続補正書】

【提出日】平成23年11月2日(2011.11.2)

【手続補正 1】

【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】

位置決め手段と受信手段とを備えた移動体が、関与ポイントの位置に対して既定方向に移動中かどうかを決定するための方法であって、

関与ポイント位置と、前記既定方向に従って選択される基準ポイント位置と、を他の装置から受信する工程と、

第一の時点に於ける前記移動体の第一の位置を取得する工程と、

第二の時点に於ける前記移動体の第二の位置を取得する工程と、

前記移動体の前記第一の位置と前記関与ポイント位置とを結ぶ第一の線とその距離を求める工程と、

前記移動体の前記第二の位置と前記関与ポイント位置とを結ぶ第三の線とその距離を求める工程と、

前記移動体の前記第一の位置と前記基準ポイント位置とを結ぶ第二の線とその距離を求める工程と、

前記移動体の前記第二の位置と前記基準ポイント位置とを結ぶ第四の線とその距離を求める工程と、

前記第一の線の距離 > 前記第三の線の距離、かつ

前記第二の線の距離 > 前記第四の線の距離ならば、

前記移動体が前記既定方向に移動中であると、決定する工程と、を含む

ことを特徴とする移動体が既定方向に移動中かどうかを決定するための方法。

【請求項 2】

請求項 1 に記載の、移動体が既定方向に移動中かどうかを決定するための方法であって、さらに、

前記関与ポイント位置と前記基準ポイント位置とを結ぶ基準線とその距離を求める工程と、

前記基準線と、当該移動体の位置と前記基準ポイント位置とを結ぶ線と、の角度、または、

前記第一の線と、前記第二の線と、の角度、または、

前記第三の線と、前記第四の線と、の角度、

に基づく検証データを求める工程と、

前記それぞれの検証データの角度と、既定値と、の比較に基づき、前記移動体が前記既定方向に移動中かどうかを検証する工程と、を備える  
ことを特徴とする移動体が既定方向に移動中かどうかを決定するための方法。

【請求項 3】

請求項 2 に記載の、移動体が既定方向に移動中かどうかを決定するための方法であって、さらに、

前記第一の線の距離 > 前記第三の線の距離、かつ、

前記第二の線の距離 > 前記第四の線の距離、かつ

$$\left( \left( \text{前記基準線の距離} \right)^2 - \left( \text{前記第三の線の距離} \right)^2 + \left( \text{前記第四の線の距離} \right)^2 \right) / \left( 2 * \text{前記基準線の距離} * \text{前記第四の線の距離} \right) > \text{前記既定値、}$$
  
であれば、前記移動体は、既定方向に移動中であると決定する工程を備える  
ことを特徴とする移動体が既定方向に移動中かどうかを決定するための方法。

【請求項 4】

請求項 2 に記載の、移動体が既定方向に移動中かどうかを決定するための方法であって、さらに、

前記第一の距離 > 前記第三の距離、かつ、

前記第二の距離 > 前記第四の距離、かつ、

$$\left( \left( \text{前記第三の線の距離} \right)^2 - \left( \text{前記基準線の距離} \right)^2 + \left( \text{前記第四の線の距離} \right)^2 \right) / \left( 2 * \text{前記第三の線の距離} * \text{前記第四の線の距離} \right) > \text{前記既定値、}$$
  
であれば、前記移動体は前記既定方向に移動中であると決定する工程を備える  
ことを特徴とする移動体が既定方向に移動中かどうかを決定するための方法。

【請求項 5】

請求項 1 から 4 のいずれかーに記載の、移動体が既定方向に移動中かどうかを決定するための方法であって、さらに、

前記関与ポイント位置と前記基準ポイント位置を受信して更新する工程を含む  
ことを特徴とする移動体が既定方向に移動中かどうかを決定するための方法。

【請求項 6】

請求項 1 から 5 のいずれかーに記載の、移動体が既定方向に移動中かどうかを決定するための方法であって、さらに、

前記既定値を他の装置から受信する工程を含む  
ことを特徴とする移動体が既定方向に移動中かどうかを決定するための方法。