

【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 1 区分

【発行日】平成29年10月26日 (2017.10.26)

【公表番号】特表2017-505908(P2017-505908A)

【公表日】平成29年2月23日 (2017.2.23)

【年通号数】公開・登録公報2017-008

【出願番号】特願2016-549207(P2016-549207)

【国際特許分類】

G 0 1 S 5/04 (2006.01)

G 0 1 S 3/48 (2006.01)

A 6 1 B 5/11 (2006.01)

G 0 6 F 3/01 (2006.01)

【F I】

G 0 1 S 5/04

G 0 1 S 3/48

A 6 1 B 5/10 3 1 0 A

G 0 6 F 3/01 5 1 0

G 0 6 F 3/01 5 1 4

【手続補正書】

【提出日】平成29年9月14日 (2017.9.14)

【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】

少なくとも二つの部分を備える物体の前記少なくとも二つの部分それぞれに少なくとも一つ配置された複数のモーションセンサタグから、ヨーデータ、ピッチデータ、及び / 又は、ロールデータを含む動作データを収集することと、

少なくとも一つの無線周波数信号で、前記動作データを送信することと、

前記物体に配置された少なくとも一つのアンテナアレイで前記動作データを受信し、前記動作データを受信することによって、更に、前記無線周波数信号から到来方向データ、振幅データ、及び、位相データが提供されることと、

前記動作データ、前記到来方向データ、前記振幅データ、及び、前記位相データを含む収集データ一式を処理し、前記処理は、3次元空間における前記物体の位置、向き、加速、及び / 又は、速度を含む3次元データを提供することと

を含む方法。

【請求項 2】

前記物体は動物を含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記物体は人間を含む、請求項 1 又は 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記少なくとも二つの部分は動物の身体の部分を含む、請求項 1 から 3 の何れか 1 項に記載の方法。

【請求項 5】

各モーションセンサタグは慣性測定装置を備える、請求項 1 から 4 の何れか一項に記載の方法。

【請求項 6】

各モーションセンサタグは、前記動作データを送信するために、少なくとも一つの無線周波数送信器を備える、請求項 1 から 5 の何れか一項に記載の方法。

【請求項 7】

各モーションセンサタグはマイクロプロセッサを備える、請求項 1 から 6 の何れか一項に記載の方法。

【請求項 8】

前記マイクロプロセッサは、少なくとも一つの無線周波数送信器に前記動作データをアップコンバートすることにより前記動作データをフォーマットするよう構成された、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 9】

各モーションセンサタグは局部発振器の使用を含む、請求項 1 から 8 の何れか一項に記載の方法。

【請求項 10】

前記収集データ式の処理は、デジタル信号プロセッサの使用を含む、請求項 1 から 9 の何れか一項に記載の方法。

【請求項 11】

前記デジタル信号プロセッサは、前記収集データ式の前記処理で実装されるセンサ融合アルゴリズムを含む、請求項 10 に記載の方法。

【請求項 12】

前記デジタル信号プロセッサは、主処理装置に含有される、請求項 10 又は 11 に記載の方法。

【請求項 13】

前記主処理装置は、無線接続を更に備える、請求項 12 に記載の方法。

【請求項 14】

前記無線接続は W i F i を備える、請求項 13 に記載の方法。

【請求項 15】

遠隔のコンピューティング装置に無線接続で前記 3 次元データを送信することを更に含む、請求項 13 又は 14 に記載の方法。

【請求項 16】

前記遠隔のコンピューティング装置は前記 3 次元データを表示する、請求項 15 に記載の方法。

【請求項 17】

前記遠隔のコンピューティング装置は仮想現実ヘッドセット又は仮想現実ゴーグルを備える、請求項 16 に記載の方法。

【請求項 18】

前記遠隔のコンピューティング装置は仮想現実ヘッドセット又は仮想現実ゴーグルと通信する、請求項 16 に記載の方法。

【請求項 19】

前記収集データ式は所定の関節柔軟性データの使用を必要とせず、前記所定の関節柔軟性データは、一又は複数の前記モーションセンサタグによって生成されたものではないアルゴリズム上の制限事項である、請求項 1 から 18 の何れか一項に記載の方法。

【請求項 20】

前記収集データ式は外部接点データの使用を必要とせず、前記外部接点データは、一つ又は複数の部分の位置、速度、又は、加速の少なくとも一つに基づいて、前記物体の所定の周囲に対する前記物体の外部接点に関するデータを含む、請求項 1 から 19 の何れか一項に記載のシステム。