

【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23年5月19日(2011.5.19)

【公表番号】特表2010-531430(P2010-531430A)

【公表日】平成22年9月24日(2010.9.24)

【年通号数】公開・登録公報2010-038

【出願番号】特願2010-502142(P2010-502142)

【国際特許分類】

G 0 1 S	5/02	(2010.01)
H 0 4 M	1/00	(2006.01)
H 0 4 W	4/02	(2009.01)
H 0 4 W	64/00	(2009.01)
H 0 4 M	11/00	(2006.01)
G 0 1 S	1/68	(2006.01)

【F I】

G 0 1 S	5/02	Z
H 0 4 M	1/00	Z
H 0 4 Q	7/00	1 0 1
H 0 4 Q	7/00	5 0 3
H 0 4 M	11/00	3 0 2
G 0 1 S	1/68	

【手続補正書】

【提出日】平成23年4月1日(2011.4.1)

【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】

測位システムであって、

第1デバイス中の距離センサ、方位センサ、及び移動センサのうちの少なくとも1つのセンサからなる、位置の特定のための複数の第1センサと、

第2デバイス中の距離センサ、方位センサ、及び移動センサのうちの少なくとも1つのセンサからなる、位置の特定のための複数の第2センサと、

位置の特定のための前記複数の第1センサ又は前記複数の第2センサから受信したデータを格納するように構成された、前記第1デバイスと前記第2デバイスとのうちの少なくとも一方のデバイス中のメモリと、

位置決定のための前記複数の第1センサ又は前記複数の第2センサから受信した前記データを解析して、前記第1デバイスと前記第2デバイスとのうちの一方のデバイスの位置を特定するように構成された、前記第1デバイスと前記第2デバイスとのうちの少なくとも一方のデバイス中のプロセッサと

を具備し、

前記第2デバイスは、前記第1デバイスの送信した無線信号を検出することによって前記第1デバイスを検出するように構成されており、前記第1デバイスと直接に双方向通信を行うことを特徴とするシステム。

【請求項2】

前記プロセッサが1つ以上の命令を実行し、

前記プロセッサによって実行される前記1つ以上の命令は、
位置の特定のための前記複数の第1センサ又は前記複数の第2センサから受信した前記
データに基づいて、相対位置情報を算出する命令を含み、

前記相対位置情報は、
a) 前記第1デバイスと前記第2デバイスとの間の距離と、
b) 移動ベクトル及び傾斜角と、
c) ローカル地磁界によって定まる方向又は方位と
からなることを特徴とする請求項1に記載のシステム。

【請求項3】

前記プロセッサによって実行される前記1つ以上の命令が、
前記第1デバイスと前記第2デバイスとの間の関係を特定する命令をさらに含むことを
特徴とする請求項1に記載のシステム。

【請求項4】

前記プロセッサによって実行される前記1つ以上の命令が、
前記第1デバイスと前記第2デバイスとの間の前記関係をグラフィカルに示す命令をさ
らに含むことを特徴とする請求項2に記載のシステム。

【請求項5】

前記プロセッサによって実行される前記1つ以上の命令が、
所定の基準に従って、前記第1デバイス又は前記第2デバイスの通信範囲に存在する1
つ以上の他のデバイスをフィルタする命令をさらに含むことを特徴とする請求項1に記載
のシステム。

【請求項6】

前記プロセッサによって実行される前記1つ以上の命令が、
前記第1デバイス又は前記第2デバイスの通信範囲内のオブジェクト、タグ、又はビ
ーコンに関するデータを受信する命令をさらに含むことを特徴とする請求項1に記載のシ
ステム。

【請求項7】

受信した前記オブジェクト、タグ、又はビーコンに関するデータが、識別子と、関係と
、グループ帰属と、個人情報プロファイルと、タグ情報プロファイルとからなることを特
徴とする請求項6に記載のシステム。

【請求項8】

受信した前記オブジェクト、タグ、又はビーコンに関するデータが、前記第1デバイス
又は前記第2デバイスにおいてグラフィカルに表示されることを特徴とする請求項6に記
載のシステム。

【請求項9】

前記プロセッサによって実行される前記1つ以上の命令が、
前記識別子又は前記関係に従って、フィルタリングを行う命令をさらに含むことを特徴
とする請求項7に記載のシステム。

【請求項10】

前記フィルタリングの結果が、前記第1デバイス又は前記第2デバイスにおいてグラフ
ィカルに表示されることを特徴とする請求項9に記載のシステム。

【請求項11】

前記プロセッサによって実行される前記1つ以上の命令が、
相対高さを算出する命令をさらに含むことを特徴とする請求項1に記載のシステム。

【請求項12】

少なくとも第2デバイスについての複数のセンサデータを第1デバイスで受信する段階
と、

前記複数のセンサデータに基づいて、前記第2デバイスの相対位置情報を算出する段階
と、

前記第2デバイスからのデータを前記第1デバイスで受信する段階と、

受信した前記データを前記第2デバイスの前記相対位置情報に関連付ける段階とを有し、

前記相対位置情報は、

a) 前記第1デバイスと前記第2デバイスとの間の距離と、

b) 移動ベクトル及び傾斜角と、

c) ローカル地磁界によって定まる方向又は方位と

からなることを特徴とする方法。

【請求項13】

前記第1デバイスと前記第2デバイスとの間の関係を、前記第1デバイス又は前記第2デバイスにおいて特定する段階をさらに有することを特徴とする請求項12に記載の方法。

【請求項14】

前記第1デバイスと前記第2デバイスとの間の前記関係を、前記第1デバイス又は前記第2デバイスにおいてグラフィカルに示す段階をさらに有することを特徴とする請求項13に記載の方法。

【請求項15】

所定の基準に従って、通信範囲内の1つ以上の他のデバイスを、前記第1デバイス又は前記第2デバイスにおいてフィルタする段階をさらに有することを特徴とする請求項12に記載の方法。

【請求項16】

通信範囲内のオブジェクト、タグ、又はビーコンに関するデータを、前記第1デバイス又は前記第2デバイスで受信する段階をさらに有することを特徴とする請求項12に記載の方法。

【請求項17】

受信した前記オブジェクト、タグ、又はビーコンに関するデータが、識別子と、関係と、グループ帰属と、個人情報プロファイルと、タグ情報プロファイルとからなることを特徴とする請求項16に記載の方法。

【請求項18】

受信した前記オブジェクト、タグ、又はビーコンに関するデータが、前記第1デバイス又は前記第2デバイスにおいてグラフィカルに表示されることを特徴とする請求項16に記載の方法。

【請求項19】

前記識別子又は前記関係に従って、前記第1デバイス又は前記第2デバイスでフィルタリングを行う段階をさらに有することを特徴とする請求項17に記載の方法。

【請求項20】

前記フィルタリングの結果が、前記第1デバイス又は前記第2デバイスにおいてグラフィカルに表示されることを特徴とする請求項19に記載の方法。

【請求項21】

相対高さを算出する段階をさらに有することを特徴とする請求項12に記載の方法。

【請求項22】

測位システムであって、

第1デバイス中に、

プロセッサと、

複数のセンサと、

実行のために1つ以上の命令を格納するように構成されたメモリとを具備し、

前記1つ以上の命令は、

前記複数のセンサからデータを受信する命令と、

受信した前記データを格納する命令と、

受信した前記データを解析して、第2デバイスの位置を特定する命令と

からなり、

前記データは、前記第2デバイスの位置情報を含み、

前記第2デバイスは、前記第1デバイスの送信した無線信号を検出することによって前記第1デバイスを検出するように構成されており、前記第1デバイスと直接に双方向通信を行うことを特徴とするシステム。

【請求項23】

前記複数のセンサが、距離センサ、方位センサ、及び移動センサからなることを特徴とする請求項22に記載のシステム。

【請求項24】

前記第1デバイスと前記第2デバイスとのうちの一方のデバイスの位置特定データが、少なくとも前記第1デバイスと前記第2デバイスとの間で共有されるファイルに格納されることを特徴とする請求項1に記載のシステム。

【請求項25】

前記位置特定データが、他の複数のデバイスに対する前記第1デバイス又は前記第2デバイスの位置の特定のために使用されることを特徴とする請求項24に記載のシステム。