

【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27年3月26日(2015.3.26)

【公表番号】特表2013-502981(P2013-502981A)
 【公表日】平成25年1月31日(2013.1.31)
 【年通号数】公開・登録公報2013-005
 【出願番号】特願2012-526803(P2012-526803)
 【国際特許分類】

A 6 3 B 53/00 (2015.01)

【FI】

A 6 3 B 53/00 B

【誤訳訂正書】

【提出日】平成27年1月7日(2015.1.7)

【誤訳訂正1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0010

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0010】

一つの態様において、衝突イベントが発生したと決定されない限り、一つまたは複数のセンサからのデータが処理されないことがある。衝突イベントが発生する場合、データの少なくとも一部分が処理用に同定される。同定は所定の時間フレーム、たとえば衝突イベントの前および/または後の時間に基づきうる。データの処理は、角速度データを分解して空間固定座標を得ることを含む。ロールデータおよびピッチデータを計算することができる。さらなる態様において、ロールデータおよびピッチデータを空間固定座標と併せて使用してスイングパラメータを計算することができる。一つの態様において、スイングパラメータとしてはクラブヘッドのライ角、クラブフェース角およびロフト角のうち少なくとも一つを挙げることができる。さらなる態様は、少なくとも一つのジャイロスコープまたは少なくとも一つの加速度計からのデータが飽和しているか否かを決定することができる。一つの態様において、飽和データを再構築することができる。一つの態様において、再構築は、スイング中のクラブヘッドの角速度に関する既知の因子に基づきうる。

【誤訳訂正2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0040

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0040】

図4に戻ると、ステップ404において、データの少なくとも一部分が飽和していると決定される場合、ステップ406を行って飽和を補償することができる。一つの態様において、飽和を補償するように構成された一つまたは複数のアルゴリズムをステップ406において適用することができる。実際、本明細書に開示される新規の局面は、ゴルフクラブヘッドからの飽和角速度信号を再構築するように構成された一つまたは複数のアルゴリズムに関する。一つの態様において、アルゴリズムを適用することで、スイング中のクラブヘッド300の角速度に関する既知の因子に基づいて飽和していると決定されたデータの少なくとも一部分を再構築する。一つの態様において、ステップ406は、飽和イベントの前および/または後のデータ点から一次線形回帰(たとえば図8の線808で表される)を計算することができる。一つの態様において、飽和イベント前の約50~100個のデータ点および/または飽和点後の約50~100個の飽和点を一次回帰のために利用することができる。この

データを使用して、二本の回帰線が交差する時点を決定することができる。次に、二次多項式関数を実施することで、交点と飽和イベントの二つの終点とのフィッティングを、終点間を通じた勾配を二本の回帰線の勾配と同一とするという制約を伴って行うことができる。多項式関数を使用することで、飽和イベントの期間にわたってデータ点を計算することができる。したがって、これらの点をジャイロ出力で置換することができ、結果的な再構築されたジャイロ信号を使用してクラブヘッドの角度方向を推定することができる。図9（以下でさらに詳細に論じる）は、この方法論を使用するジャイロスコープ信号の例示的再構築を示す。

【誤訳訂正3】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0053

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0053】

特定の態様において、第三の状態であるヨー（__）は観察不能であり、したがって、初期条件ゼロで常に始まる標準オープンループモードで実行されうる。特定の態様において、式3を数値的に解析してヨーを推定することができる。

式3：

$$\frac{d\hat{\psi}}{dt} = \omega_{yb} \frac{\sin \hat{\phi}}{\cos \hat{\theta}} + \omega_{zb} \frac{\cos \hat{\phi}}{\cos \hat{\theta}}$$