

【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27年5月21日(2015.5.21)

【公開番号】特開2013-213745(P2013-213745A)

【公開日】平成25年10月17日(2013.10.17)

【年通号数】公開・登録公報2013-057

【出願番号】特願2012-84369(P2012-84369)

【国際特許分類】

G 0 1 C	17/38	(2006.01)
G 1 0 H	1/00	(2006.01)
G 1 0 H	1/053	(2006.01)
G 0 1 C	17/02	(2006.01)
G 0 6 F	3/0346	(2013.01)
G 0 1 B	7/30	(2006.01)

【F I】

G 0 1 C	17/38	Z
G 1 0 H	1/00	A
G 1 0 H	1/053	A
G 1 0 H	1/00	Z
G 0 1 C	17/02	
G 0 6 F	3/033	4 2 4
G 0 6 F	3/033	4 2 5
G 0 1 B	7/30	H

【手続補正書】

【提出日】平成27年4月1日(2015.4.1)

【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】

ユーザが保持可能な保持部材と、

前記保持部材の互いに直交する3軸それぞれの方向に生じる磁気を検出する磁気センサと、

前記保持部材の初期の静止状態において前記磁気センサにより検出された地磁気による磁気、および当該初期静止状態における姿勢パラメータをメモリに記憶する記憶制御手段と、

前記磁気センサが検出した磁気を一定タイミング毎に取得する取得手段と、

前記取得手段が取得した前記一定タイミング毎の前記磁気センサの各軸成分の出力値を所定区間毎に累算する累算手段と、

この累算手段により累算された磁気を、前記メモリに記憶された初期の磁気と一致するように姿勢パラメータを補正する補正手段と、

を有することを特徴とする姿勢検出装置。

【請求項2】

ユーザが保持可能な保持部材と、前記保持部材の互いに直交する3軸のそれぞれの方向に生じる磁気を検出する磁気センサと、を有する姿勢検出装置が実行する方法であって、

前記保持部材の初期の静止状態において前記磁気センサにより検出された地磁気による

磁気、および当該初期静止状態における姿勢パラメータをメモリに記憶する記憶制御ステップと、

前記磁気センサが検出した磁気を一定タイミング毎に取得する取得ステップと、

前記取得ステップが取得した前記一定タイミング毎の前記磁気センサの各軸成分の出力値を所定区間毎に累算する累算ステップと、

この累算ステップにより累算された磁気を、前記メモリに記憶された初期の磁気と一致するように姿勢パラメータを補正する補正ステップと、

を含む方法。

【請求項 3】

ユーザが保持可能な保持部材と、前記保持部材の互いに直交する3軸のそれぞれの方向に生じる磁気を検出する磁気センサと、を有する姿勢検出装置として用いられるコンピュータに、

前記保持部材の初期の静止状態において前記磁気センサにより検出された地磁気による磁気、および当該初期静止状態における姿勢パラメータをメモリに記憶する記憶制御ステップと、

前記磁気センサが検出した磁気を一定タイミング毎に取得する取得ステップと、

前記取得ステップが取得した前記一定タイミング毎の前記磁気センサの各軸成分の出力値を所定区間毎に累算する累算ステップと、

この累算ステップにより累算された磁気を、前記メモリに記憶された初期の磁気と一致するように姿勢パラメータを補正する補正ステップと、

を実行させるプログラム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0007

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0007】

上記目的を達成するため、本発明の一態様の姿勢検出装置は、

前記保持部材の互いに直交する3軸それぞれの方向に生じる磁気を検出する磁気センサと、

前記保持部材の初期の静止状態において前記磁気センサにより検出された地磁気による磁気、および当該初期静止状態における姿勢パラメータをメモリに記憶する記憶制御手段と、

前記磁気センサが検出した磁気を一定タイミング毎に取得する取得手段と、

前記取得手段が取得した前記一定タイミング毎の前記磁気センサの各軸成分の出力値を所定区間毎に累算する累算手段と、

この累算手段により累算された磁気を、前記メモリに記憶された初期の磁気と一致するように姿勢パラメータを補正する補正手段と、

を有することを特徴とする。