

【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30年11月29日 (2018.11.29)

【公表番号】特表2018-513370(P2018-513370A)

【公表日】平成30年5月24日 (2018.5.24)

【年通号数】公開・登録公報2018-019

【出願番号】特願2017-551305(P2017-551305)

【国際特許分類】

G 0 1 S 19/41 (2010.01)

【 F I 】

G 0 1 S 19/41

【手続補正書】

【提出日】平成30年10月19日 (2018.10.19)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【発明の詳細な説明】

【発明の名称】自動車用アドホックリアルタイムキネマティックローピングネットワーク

【技術分野】

【 0 0 0 1 】

本発明は、全体として、全地球測位システム (GPS) に関し、さらに詳しくは、GPS システムにおける自動車用アドホックリアルタイムキネマティックローピングネットワークの実装の方法及び / 又は装置に関する。

【背景技術】

【 0 0 0 2 】

従来の GPS システムは一般に、リアルタイムキネマティック (RTK) を使用して、固定の地上観測基準点を提供する。従来のシステムでは、高価なセンサを使用して、標準的な GPS の精度を向上させている。かかるシステムは、農業用途及び土地測量用途でセンチメートルレベルの精度を提供するのに有益である。従来の自動車用全地球的航法衛星システム (GNSS) 受信機は、センサベースのデッドレコニング搭載の位置ソリューションを採用して、屋外条件で最大 5 メートルの精度を維持する。次世代自動車用位置ソリューションは、車線を安全に検知する、及び / 又は自動運転をサポートするために、おそらくより高い精度を必要とするであろう。従来のシステムは、次世代自動車用位置決定システムの安全かつ広範な使用に必要とされる精度をサポートしていない。

【 0 0 0 3 】

自動車用アドホックリアルタイムキネマティックローピングネットワークを実装して GPS システムの精度を高めることが好ましいであろう。

【先行技術文献】

【特許文献】

【 0 0 0 4 】

【特許文献 1】米国特許出願公開第 2011 / 0181465 号明細書

【発明の概要】

【 0 0 0 5 】

本発明は、(i) 無線ネットワーク及び (ii) GPS 衛星に接続するように構成されているアンテナに関する態様を包含する。プロセッサは、命令を実行するように構成されている。メモリは、命令を記憶するように構成されていて、命令は、実行時に、(i) 無

線ネットワークに接続されている基準デバイスであって、(a)識別コード及び(b)補正值を有する基準デバイスの位置を特定する工程と、(ii)補正值が品質検査に合格するかどうかを決定する工程と、(iii)補正值が品質検査に合格する場合、GPS衛星に接続したときに補正值を使用して局所的条件を補償する工程と、を実施するものである。

【0006】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、無線ネットワークはセルラーネットワークを備える。

【0007】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、基準デバイスは静止デバイスである。

【0008】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、品質検査は、基準デバイスの位置及び補正值更新後の経過時間を検査することを備える。いくつかの実施形態では、基準デバイスの位置及び補正值更新後の経過時間を検査することを実行し、位置が最小許容距離を下回るとき、装置は補正值を使用する。いくつかの実施形態では、基準デバイスの位置及び補正值更新後の経過時間を検査することを実行し、補正值更新後の経過時間が所定の閾値を下回るとき、装置は補正值を使用する。

【0009】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、局所的条件は、ノイズ及び電離層干渉のうちの少なくとも1つを備える。

【0010】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、装置は車両内に配置される。

【0011】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、基準デバイスは駐車車両内に配置される。

【0012】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、基準デバイスはアイドリング車両内に配置される。

【0013】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、基準デバイスは地上基地局内に配置される。

【0014】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、補正值はGPS衛星から取得したGPSデータを向上させたものである。

【0015】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、補正值が品質検査で不合格になる場合、装置はGPS衛星から受信したGPSデータを使用し続ける。

【0016】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、装置は、(i)第1のモードで基準デバイスの機能を実施し、(ii)第2のモードで位置データを決定するように構成されている。いくつかの実施形態では、第1のモードで基準デバイスの機能を実施し、第2のモードで位置データを決定する装置を実装し、基準デバイスの機能は、ネットワーク上の他の装置の補正值を計算することを備える。いくつかの実施形態では、第1のモードで基準デバイスの機能を実施し、第2のモードで位置データを決定する装置を実装し、位置データは、GPS衛星への接続及び補正值に基づいている。

【0017】

上述の装置態様のいくつかの実施形態では、補正值は、車両位置決定のためのリアルタイム精度補正を実装する。

【0018】

本発明の目的、特徴、及び利点は、GPSシステムを提供することを含む。このGPSシステムは、(i)アドホックリアルタイムキネマティックローピングネットワークを実

装してもよく、(i i) 車両に使用されてもよく、(i i i) 使用可能な基地局の数を増やすことによって精度を向上させてもよく、(i v) 駐車中の車をアドホック基地局として使用してもよく、及び / 又は (v) 補正データの品質分析を提供してもよい。

【 0 0 1 9 】

本発明のこれら及びその他の目的、特徴、及び利点は、以下の発明を実施するための形態及び添付の特許請求の範囲及び図面から明らかになるであろう。

【 図面の簡単な説明 】

【 0 0 2 0 】

【 図 1 】 本発明の内容を示す図である。

【 図 2 】 モジュールの図である。

【 図 3 】 モジュールの補正部分の動作を示すフローチャートである。

【 図 4 】 モジュールの計算部分の動作を示すフローチャートである。

【 図 5 】 モジュールのネットワーク接続部分の動作を示すフローチャートである。

【 図 6 】 補正値の計算を示すフローチャートである。

【 発明を実施するための形態 】

【 0 0 2 1 】

図 1 を参照すると、本発明の実施形態によるシステム 5 0 のブロック図が示されている。システム 5 0 は全体として、複数の車両 5 2 a ~ 5 2 n、ネットワーク 5 4、衛星 5 6、及び基地局 5 8 を備える。車両 5 2 a ~ 5 2 n はそれぞれ、複数の装置 1 0 0 a ~ 1 0 0 n のうちの少なくとも 1 つを備える。例えば、車両 5 2 a は装置 1 0 0 a を備える。装置 1 0 0 a は、図 2 に関連してより詳細に説明される。

【 0 0 2 2 】

装置 1 0 0 a は、ネットワーク 5 4 及び衛星 5 6 の両方又は一方に接続してもよい。ネットワーク 5 4 への接続は、セルラーネットワーク接続（例えば、3 G、4 G L T E など）、W i - F i 接続、及び / 又は別のタイプの接続を介して実装されてもよい。衛星 5 6 への接続は、G P S 型接続を介して実装されてもよい。ネットワーク 5 4 への接続により、装置 1 0 0 a は、基準デバイス（例えば、基準デバイスモードで動作している装置 1 0 0 b ~ 1 0 0 n、基地局 5 8 などのうちの 1 つ又は 2 つ以上）から補正値などの情報を受信できるようにしてもよい。

【 0 0 2 3 】

ネットワーク 5 4 への接続はまた、基地局 5 8 への接続も可能にしてもよい。一般に、基地局 5 8 は、セルラーの基地局、ユーザーが設置する固定基地局、又は別のタイプの固定基地局などの固定基地局として実装されてもよい。

【 0 0 2 4 】

装置 1 0 0 a は、基地局 5 8 から改良情報（例えば、補正値）を受信してもよい。基地局 5 8 が装置 1 0 0 a の使用可能範囲にない場合（例えば、基地局 5 8 が 2 5 k m の距離を超えている、補正値が品質及び / 又は信頼性検査に合格しない、など）、複数の装置 1 0 0 b ~ 1 0 0 n の探索が行われてもよい。使用可能な装置 1 0 0 b ~ 1 0 0 n が使用可能範囲にあり（例えば、補正値が品質及び / 又は信頼性検査に合格する、基地局 5 8 が離れすぎている、基地局 5 8 からの信号が過剰な干渉を有する、など）、かつ使用可能な装置 1 0 0 b ~ 1 0 0 n が現在移動していない場合（例えば、基準デバイスモードで動作している）、装置 1 0 0 b ~ 1 0 0 n によって以前使用された補正値は、改良データ（例えば、補正値）として装置 1 0 0 a によって使用されてもよい。いくつかの実施形態では、装置 1 0 0 b ~ 1 0 0 n（例えば、基準デバイス）は、装置 1 0 0 a からの車両位置データに基づいて補正値を計算してもよい。

【 0 0 2 5 】

基準デバイスからの補正値を再利用すること及び / 又は基準デバイスに装置 1 0 0 a の新しい補正値を計算させることにより、装置 1 0 0 a が決定する位置データの精度を向上させるための補正値を決定及び / 又は適用するために、装置 1 0 0 a が費やす時間量を減少させてもよい。例えば、処理に費やされる時間量及び / 又は装置 1 0 0 a によって処理

で消費される電力量が低減されてもよい。他の実施例では、装置 100a は、移動中に計算を実施することが不可能であってもよい。車両 52a の位置及び補正値を能動的に決定することは、車両 52a の位置を決定するために使用されてもよい。

【0026】

いくつかの実施形態では、車両 52a は移動中であってもよく、ネットワーク 54 に接続してもよく、これにより、基準デバイスのうちの 1 つ又は 2 つ以上から補正値を取得する。基準デバイスは、車両 52b ~ 52n 及び / 又は基地局 58 (例えば、静止デバイス) のうちの 1 つ又は 2 つ以上としてよい。例えば、車両 52a ~ 52n は、静止中 (例えば、駐車及び / 又はアイドリング) の基準デバイスのうちの 1 つとしてよい。他の実施例では、車両 52a ~ 52n は、移動中の基準デバイスのうちの 1 つでなくてもよい。基準デバイスが使用可能範囲内の基地局 58 である場合、補正値は正確であると想定してもよい (例えば、補正値は品質検査に合格していると想定してもよい)。基準デバイスの数及び / 又はタイプは、特定の実装の設計基準に従って変更されてもよい。

【0027】

モジュール 100a ~ 100n は、それぞれの車両 52a ~ 52n 内に配置された状態のものが示されている。モジュール 100a ~ 100n は、単一ユニット (例えば、設置されたデバイス及び / 又はモジュール) 及び / 又は分散型ユニットとして実装されてもよい。例えば、モジュール 100a ~ 100n の様々な構成要素は、車両 52a ~ 52n 内及びその上の様々な場所の実装されてもよく、電子ネットワークによって接続されてもよい。電子ネットワークは、デジタル信号の形式で情報の共有を可能にする構成要素 (例えば、シリアルバス、配線及び / 又はインターフェイスによって接続された電子バス、無線インターフェイスなど) のうちの 1 つ又は 2 つ以上を接続する。いくつかの実施形態では、モジュール 100a ~ 100n は、車両 100a ~ 100n のインフォテインメントモジュール内に実装されてもよい。車両 52a ~ 52n 内及び / 又はその上のモジュール 100a ~ 100n の位置は、特定の実装の設計基準に従って変更されてもよい。

【0028】

図 2 を参照すると、装置 (又はモジュール) 100a の図が示されている。装置 100a は全体として、ブロック (又は回路) 102、ブロック (又は回路) 104、ブロック (又は回路) 106、及び / 又はブロック (又は回路) 108 を備える。回路 102 は、プロセッサを実装してもよい。回路 104 は、アンテナを実装してもよい。回路 106 は、メモリを実装してもよい。回路 108 は、通信ポートを実装してもよい。他のブロック (又は回路) を実装してもよい (例えば、クロック回路、I/O ポート、電源コネクタなど)。例えば、ブロック (又は回路) 114 は、フィルタを実装した状態のものが示されている。

【0029】

プロセッサ 102 は、記憶されたコンピュータ読み取り可能な命令 (例えば、メモリ 106 に記憶された命令 110) を実行するように構成されてもよい。プロセッサ 102 は、記憶された命令 110 に基づいて 1 つ又は 2 つ以上の工程を実施してもよい。例えば、プロセッサ 102 によって実行 / 実施される工程の 1 つは、ネットワーク 54 に接続されている基準デバイスのうちの 1 つ (例えば、モジュール 100a ~ 100n のうちの 1 つ) の位置を特定してもよい。他の実施例では、プロセッサ 102 によって実行 / 実施される工程の 1 つは、補正値が品質検査に合格するかどうかを決定してもよい。更に他の実施例では、プロセッサ 102 によって実行 / 実施される工程の 1 つは、GPS 衛星 56 に接続されたときに補正値を使用して局所的条件を補償してもよい。プロセッサ 102 によって実行される命令及び / 又は実施される命令の順番は、特定の実装の設計基準に従って変更されてもよい。プロセッサ 102 は、アンテナ 104、メモリ 106、及び / 又は通信ポート 108 に対してデータを送受信しているものが示されている。

【0030】

アンテナ 104 は、セルラーネットワーク (例えば、ネットワーク 54) 及び / 又は GPS ネットワーク (例えば、衛星 56) の両方に接続できるデュアルバンドアンテナとし

て実装されてもよい。他の実施例では、アンテナ 104 は、2つのアンテナとして実装されてもよい。例えば、1つのアンテナがネットワーク 54 に接続するように特別に設計されてもよく、その一方で、他のアンテナは、GPS ネットワーク 56 に接続するように最適化されているものとして実装されてもよい。アンテナ 104 は、個別のアンテナモジュール及び / 又はデュアルバンドアンテナモジュールとして実装されてもよい。

【0031】

メモリ 106 は、ブロック 110 及びブロック 112 を備えてもよい。ブロック 110 は、コンピュータ読み取り可能な命令（例えば、プロセッサ 102 によって読み取り可能な命令）を記憶してもよい。ブロック 112 は、車両位置データを記憶してもよい。例えば、車両位置データ 112 は、様々なデータセット 120a ~ 120n を記憶してもよい。データセットの例は、位置座標 120a、ID 番号 120b、タイムスタンプ 120c、補正值 120d、デッドレコニングデータ 120e、及び / 又は他のデータ 120n であってもよい。

【0032】

位置座標 120a は、GPS 衛星 56 からモジュール 100a によって取得された位置データを記憶してもよい。GPS 衛星 56 は、位置データ精度の特定の解像度を提供してもよい。いくつかの実施形態では、位置座標 120a は、特定の用途（例えば、車線検知、自動運転など）に十分な精度を提供できない場合がある。改良データは、位置座標 120a の精度を向上させてもよい。車両 52a ~ 52n のうちの 1つが静止している場合（例えば、基準デバイスの 1つとして機能している）、位置座標 120a は、1つ又は2つ以上のモジュール 100a ~ 100n の間の距離を決定するために使用されてもよい。いくつかの実施形態では、位置座標 120a は、フィルタ 114 によって計算されてもよい。

【0033】

ID 番号 120b は、ネットワーク 54 内での車両 52a ~ 52n の識別情報を決定するために使用されてもよい。ID 番号 120b は、車両 52a ~ 52n のそれぞれの識別システムを提供してもよい。例えば、ID 番号 120b は、モジュール 100a ~ 100n それぞれが、どのモジュールに対して通信するかを認識できるようにしてもよい。

【0034】

タイムスタンプ 120c は、車両位置データ 112 の経過時間を決定するために使用されてもよい。例えば、タイムスタンプ 120c は、車両位置データ 112 が信頼できる又は信頼できないと見なすべきかどうかを決定するために使用されてもよい。タイムスタンプ 120c は、モジュール 100a ~ 100n が車両位置データ 112 を更新するときに更新されてもよい。例えば、タイムスタンプ 120c は、協定世界時（UTC）及び / 又は現地時間での時刻を記録してもよい。タイムスタンプ 120c の実装は、特定の实装の設計基準に従って変更されてもよい。

【0035】

補正值 120d は、位置座標 120a の精度を高める（例えば、向上させる）ために使用されてもよい。補正データ 120d は、位置座標 120a に対するリアルタイム精度補正を実装してもよい。補正データ 120d は、位置座標 120a の精度に影響し得る局所的条件を考慮する（例えば、補償する）ために使用されてもよい。

【0036】

デッドレコニングデータ 120e は、過去及び / 又は現在の情報を記憶するために使用されてもよく、これにより、車両 52a で移動する位置を決定する。例えば、デッドレコニングデータ 120e は、車両 52a の以前決定された位置を記憶してもよい（例えば、推定速度、推定移動時間、推定場所など）。以前決定された位置は、車両 52a の現在の位置の決定を助けるために使用されてもよい。デッドレコニングデータ 120e を決定するための実装及び / 又は記憶された情報は、特定の实装の設計基準に従って変更されてもよい。

【0037】

通信ポート 108 は、モジュール 100a が外部デバイス及び / 又はモジュールと通信することを可能にしてもよい。例えば、モジュール 100a は、外部電子バス 70 に接続された状態のものが示されている。いくつかの実施形態では、電子バス 70 は、車両コントローラエリアネットワーク (CAN) として実装されてもよい。電子バス 70 は、電子有線ネットワーク及び / 又は無線ネットワークとして実装されてもよい。全体として、電子バス 70 は、1 つ又は 2 つ以上の構成要素 (例えば、シリアルバス、配線及び / 又はインターフェイスによって接続された電子バス、無線インターフェイスなど) を接続してもよく、これにより、デジタル信号の形態での情報の共有を可能にする。通信ポート 108 は、モジュール 100a が、車両 52a の様々なインフラストラクチャと車両位置データ 112 を共有することを可能にしてもよい。例えば、モジュール 100a からの情報は、ドライバへの表示用インフォテインメントデバイスに伝達されてもよい。他の実施例では、ポータブルコンピューティングデバイス (例えば、スマートフォン、タブレットコンピュータ、ノートブックコンピュータ、スマートウォッチなど) への無線接続 (例えば、Wi-Fi、Bluetooth (登録商標)、セルラーなど) は、モジュール 100a からの情報がユーザーに表示されることを可能にしてもよい。通信の方法及び / 又は送信されるデータのタイプは、特定の実装の設計基準に従って変更されてもよい。

【0038】

フィルタ 114 は、線形 2 次予測を実施するように構成されてもよい。例えば、フィルタ 114 は、カルマンフィルタを実装してもよい。全体として、フィルタ 114 は、統計的に最適な推定を行うために入力データに対して再帰的に動作してもよい。例えば、フィルタ 114 は、位置座標 120a を計算する及び / 又は位置座標 120a の精度を推定するために使用されてもよい。いくつかの実施形態では、フィルタ 114 は、個別のモジュールとして実装されてもよい。いくつかの実施形態では、フィルタ 114 は、記憶された命令 110 の一部として実装されてもよい。フィルタ 114 の実装は、特定の実装の設計基準に従って変更されてもよい。

【0039】

局所的条件は、位置座標 120a の決定に影響を及ぼし得る、任意のタイプの干渉及び / 又は要因であってもよい。局所的条件は、位置座標 120a の信頼性を低下させてもよい。例えば、局所的条件は、電離層干渉、ノイズ、密集した都市部によって生じる信号劣化、高層ビルによって生じる信号劣化などに起因してもよい。局所的条件のタイプ及び / 又は原因は、特定の実装の設計基準に従って変更されてもよい。

【0040】

図 3 を参照すると、方法 (又はプロセス) 200 が示されている。方法 200 は、モジュール 100 の補正部分の動作であってもよい。方法 200 は全体として、工程 (又は状態) 202、工程 (又は状態) 204、工程 (又は状態) 206、決定工程 (又は状態) 208、工程 (又は状態) 210、工程 (又は状態) 212、工程 (又は状態) 214、決定工程 (又は状態) 216、工程 (又は状態) 218、工程 (又は状態) 220、及び工程 (又は状態) 222 を含む。

【0041】

工程 202 は、方法 200 の開始工程であってもよい。工程 204 は、無線ネットワーク 54 及び / 又は GPS 衛星 56 に接続してもよい。次に、工程 206 は、基準デバイス (例えば、モジュール 100a ~ 100n のうちの静止しているもの及び / 又は基地局 58) の位置を特定してもよい。次に、決定工程 208 は、基準デバイスの位置が特定されている (例えば、モジュール 100a ~ 100n のうちの静止しているもの及び / 又は基地局 58 が範囲内にある) かどうかを決定する。特定されていない場合、方法 200 は工程 206 に戻る。特定されている場合、方法 200 は工程 210 に進む。

【0042】

工程 210 は、基準デバイスから識別コード (例えば、ID 番号 120b) を取得してもよい。次に、工程 212 は、基準デバイスから補正值 120d を取得してもよい。次に、工程 214 は、取得した補正值 120d に品質検査を実施する。

【 0 0 4 3 】

次に、決定工程 2 1 6 は、補正值が品質検査に合格するかどうかを決定する。合格しない場合、方法 2 0 0 は工程 2 2 0 に進む（例えば、補正值 1 2 0 d なしに G P S データを発行し、補正フラグの値に基づいて補正されていないとして G P S データに印を付ける）。合格する場合、方法 2 0 0 は工程 2 1 8 に進む。工程 2 1 8 は、補正值を使用して局所的条件を補償する。次に、工程 2 2 0 は、車両 5 2 の位置を（例えば、記憶された位置座標 1 2 0 a 及び / 又は補正值 1 2 0 d に基づいて）決定する。次に、工程 2 2 2 は方法 2 0 0 を終了する。

【 0 0 4 4 】

補正值 1 2 0 d の品質検査は、基準デバイスによって提供される車両位置データ 1 1 2 に基づいてもよい。いくつかの実施形態では、モジュール 1 0 0 は、固定基地局 5 8 に接続してもよい。固定基地局 5 8 からの位置データは、正しいもの（例えば、品質検査に合格する）と見なしてもよい。いくつかの実施形態では、モジュール 1 0 0 a は、車両 5 2 b ~ 5 2 n 内のモジュール 1 0 0 b ~ 1 0 0 n のうちで、基準デバイスモードで動作している他のモジュールに接続してもよい。モジュール 1 0 0 a は、他のモジュール 1 0 0 b ~ 1 0 0 n からの車両位置データ 1 1 2 を検査してもよい（例えば、品質検査を実施する）。例えば、品質検査は、モジュール 1 0 0 a から他のモジュール 1 0 0 b ~ 1 0 0 n までの最小許容距離（例えば、位置座標 1 2 0 a ）に基づいてもよい。他の実施例では、品質検査は、他のモジュール 1 0 0 b ~ 1 0 0 n のタイムスタンプ 1 0 0 c に基づいてもよい。タイムスタンプ 1 0 0 c が所定の閾値より古い場合、他のモジュール 1 0 0 b ~ 1 0 0 n によって提供された補正データ 1 2 0 d は、使用するには古すぎる可能性がある（例えば、信頼性が低いと見なされる）。データが品質検査に合格するかどうかを判断するために検査されるデータのタイプ及び / 又は使用される閾値は、特定の実装の設計基準に従って変更されてもよい。

【 0 0 4 5 】

図 4 を参照すると、方法（又はプロセス）3 0 0 が示されている。方法 3 0 0 は、モジュール 1 0 0 の計算部分の動作であってもよい。方法 3 0 0 は全体として、工程（又は状態）3 0 2、工程（又は状態）3 0 4、工程（又は状態）3 0 6、決定工程（又は状態）3 0 8、工程（又は状態）3 1 0、工程（又は状態）3 1 2、工程（又は状態）3 1 4、工程（又は状態）3 1 6、工程（又は状態）3 1 8、及び工程（又は状態）3 2 0 を含む。工程 3 0 2 は、方法 3 0 0 の開始工程であってもよい。工程 3 0 4 は、モジュール 1 0 0 がネットワーク 5 4 にアクセスすることを可能にしてもよい。次に、工程 3 0 6 は、（例えば、G P S 衛星 5 8 からの）G P S データを決定してもよい。次に、決定工程 3 0 8 は、車両 5 2 が移動中かどうかを決定してもよい。

【 0 0 4 6 】

決定工程 3 0 8 で車両 5 2 が移動中でないと決定される場合、方法 3 0 0 は状態 3 1 0 に進む。状態 3 1 0 は、改良データ（例えば、補正值 1 2 0 d ）を計算してもよい。次に、工程 3 1 4 は、改良データをネットワーク 5 4 に提供する。その後、方法 3 0 0 は工程 3 2 0 に進み、この工程は方法 3 0 0 を終了する。決定工程 3 0 8 で車両が移動中であると決定される場合、方法 3 0 0 は工程 3 1 2 に進む。工程 3 1 2 は、車両位置データ（例えば、位置座標 1 2 0 a ）を取得する。次に、工程 3 1 6 は、改良データ 1 2 0 d を取得する。次に、工程 3 1 8 は、車両位置決定のためのリアルタイム精度補正を（例えば、車両位置データ 1 1 2 の精度を向上させるために）計算する。次に、方法 3 0 0 は終了工程 3 2 0 に進んでもよい。

【 0 0 4 7 】

モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、位置データ（例えば、それぞれの車両 5 2 a ~ 5 2 n の位置）を計算するように構成されてもよい。位置データの計算は、位置座標 1 2 0 a 及び / 又は座標値 1 2 0 d に基づいてもよい。プロセッサ 1 0 2 は、位置データを決定するための計算を実行するように構成されてもよい。例えば、アンテナ 1 0 4 は、複数の G P S 衛星に接続するように構成されてもよい。他の実施例では、モジュール 1 0 0 a ~ 1

00nは、複数のGPS衛星に接続するために個別のアンテナを実装してもよい。アンテナ104は、GPS衛星からデータを受信してもよく、位置座標120aを決定するために計算を実施してもよい。局所的条件に起因する干渉が推定されてもよい。補正值120dは、局所的条件に起因する推定干渉をキャンセルするために使用されてもよい。いくつかの実施形態では、複数の基準デバイスからの改良データが検査されてもよい。モジュール100a~100nは、受信された様々な改良データをテストし、最も正確な推定値を決定してもよい。最も正確になるように決定された改良データは、補正值120dとして使用されてもよい。

【0048】

図5を参照すると、方法(又はプロセス)400が示されている。方法400は、モジュール100のネットワーク接続部分の動作であってもよい。方法400は全体として、工程(又は状態)402、工程(又は状態)404、決定工程(又は状態)406、工程(又は状態)408、工程(又は状態)410、工程(又は状態)412、決定工程(又は状態)414、工程(又は状態)416、決定工程(又は状態)418、工程(又は状態)420、及び工程(又は状態)422を含む。工程402は、方法400の開始工程であってもよい。工程404は、接続するモジュール(例えば、モジュール100a~100nのうちの1つ)を探索してもよい。次に、方法400は決定工程406に進んでもよい。

【0049】

決定工程406は、検知されたモジュールがあるかどうかを決定する。検知されたモジュールがない場合、方法400は工程404に戻る。検知されたモジュールがある場合、方法400は工程408に進む。工程408は、新しいモジュール(例えば、モジュール100a~100nのうちの1つ)をネットワーク54に追加する。次に、工程410は、モジュールから位置データ情報(例えば、位置座標120a)を取得する。次に、工程412は、モジュールの改良データを決定する。次に、方法400は決定工程414に進んでもよい。

【0050】

決定工程414は、ネットワーク54に接続されているモジュールが他にあるかどうかを決定する。モジュールが他にない場合、方法400は工程416に進む。工程416は、改良データをモジュールに送信する。その後、方法400は、終了工程422に進む。ネットワーク54に接続されているモジュールが他にあると決定工程414が決定した場合、方法400は決定工程418に進む。

【0051】

決定工程418は、より多くの補正值セットの使用が精度を改善するかどうかを決定する。改善しない場合、方法400は工程416に進む。例えば、モジュール100bがモジュール100cと同じ補正值を提供する場合、追加の補正值は、改良データの精度を改善しない可能性がある。より多くの補正值セットの使用が精度を改善すると決定工程418が決定した場合、方法400は工程420に進んでもよい。工程420は、改良データの精度を調整する。次に、方法400は工程416に進む。

【0052】

図6を参照すると、方法(又はプロセス)500が示されている。方法500は補正值を計算してもよい。方法500は全体として、工程(又は状態)502、工程(又は状態)504、工程(又は状態)506、工程(又は状態)508、工程(又は状態)510、決定工程(又は状態)512、工程(又は状態)514、工程(又は状態)516、工程(又は状態)518、及び工程(又は状態)520を含む。

【0053】

工程502は、方法500の開始工程であってもよい。次に、工程504は、GPSデータを(例えば、GPS衛星56から)受信してもよい。次に、工程506は、フィルタ114を使用して位置座標120aを計算してもよい。工程508は、位置座標120aの精度を推定してもよい。工程510は、アドホックネットワーク54で補正值120d

を探索してもよい。次に、方法 5 0 0 は決定工程 5 1 2 に進んでもよい。

【 0 0 5 4 】

決定工程 5 1 2 は、補正值 1 2 0 d が品質検査に合格するかどうかを決定してもよい。合格しない場合、方法 5 0 0 は工程 5 1 4 に進んでもよい。合格する場合、方法 5 0 0 は工程 5 1 6 に進んでもよい。工程 5 1 4 は、位置座標 1 2 0 a を補正フラグなしで電子バス 7 0 に伝達してもよい。次に、方法 5 0 0 は工程 5 2 0 で終了してもよい。工程 5 1 6 は、位置座標 1 2 0 a から補正值 1 2 0 d を差し引いてもよい。次に、工程 5 1 8 は、更新された位置座標 1 2 0 a 及び補正フラグを電子バス 7 0 に伝達してもよい。次に、方法 5 0 0 は工程 5 2 0 で終了してもよい。

【 0 0 5 5 】

モジュール 1 0 0 a は、補正フラグを電子バス 7 0 に送信してもよい。補正フラグは、インジケータ（例えば、ビット、命令、信号など）として実装されてもよい。補正フラグは、位置座標 1 2 0 a が補正值 1 2 0 d を使用して補正されているかどうかを示してもよい。例えば、補正フラグが設定されている場合、モジュール 1 0 0 a によって伝達される位置座標 1 2 0 a を使用する他の構成要素は、位置座標 1 2 0 a が改善された精度を有する（例えば、補正值 1 2 0 d が適用されている）と見なしてもよい。他の実施例では、補正フラグが設定されていない場合、モジュール 1 0 0 a によって伝達される位置座標 1 2 0 a を使用する他の構成要素は、位置座標 1 2 0 a が改善された精度を有しない（例えば、補正值 1 2 0 d が適用されていない）と見なしてもよい。いくつかの実施形態では、特定の特徴は、補正フラグの状態に依存してもよく、補正フラグが設定されていない場合は特徴が無効にされてもよい。補正フラグの実装は、特定の実装の設計基準に従って変更されてもよい。

【 0 0 5 6 】

いくつかの実施形態では、モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は様々な場所に配置されてもよい。例えば、モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は基地局 5 8 に設置されてもよい。モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n を配置することは、専有の測位ネットワークを構築するために使用されてもよい。モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、既存の電源（例えば、携帯電話基地局内で利用可能な電源、街路灯の電源、各種ランドマークにある電源など）を使用することによって様々な場所で設置されてもよい。例えば、モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、ポート内及び／又はブイ上に設置されると、水に対する改善された位置精度を提供してもよい。モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n の配置は、特定の実装の設計基準に従って変更されてもよい。

【 0 0 5 7 】

いくつかの実施形態では、モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、品質検査に合格する補正值 1 2 0 d を取得することが不可能であってもよい。例えば、近隣のモジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n（例えば、基準デバイス）のいずれも信頼できる情報を提供することが不可能であってもよい（例えば、タイムスタンプ 1 2 0 c が古すぎる可能性がある）。他の実施例では、基準デバイスとなる近隣のモジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n 又は固定基地局 5 8 が 1 つも存在しない可能性がある。品質検査に合格する補正值 1 2 0 d が 1 つも存在しない場合、モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、GPS データ（例えば、衛星 5 6 から取得した位置座標 1 2 0 a）を使用し続けてもよい。例えば、補正フラグは、位置座標 1 2 0 a と共に送信されるときに設定されなくてもよい。いくつかの実施形態では、品質検査に合格する補正值 1 2 0 d が 1 つも存在しない場合、モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、位置精度に関する一部の機能（例えば、車両 5 2 a ~ 5 2 n の機能）を抑止（例えば、シャットダウン、無効化）してもよい。例えば、自動運転は、安全な実行に必要な精度レベルが得られないことから使用不可能になってもよい。

【 0 0 5 8 】

モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、基準デバイスの機能を実施する（例えば、ネットワーク 5 4 のモジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n の補正值 1 2 0 d を計算する）ように構成されてもよく、及び／又は、位置データを決定する（例えば、位置を計算するために、GPS

衛星 5 6 及び / 又は補正值 1 2 0 d から位置座標 1 2 0 a を取得する) ように構成されてもよい。例えば、モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n が静止している場合 (例えば、車両 5 2 a ~ 5 2 n が駐車状態及び / 又はアイドリング状態である)、モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は基準デバイスの機能を実施してもよい。基準デバイスの機能を実施しているモジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、ネットワーク 5 4 内の他のモジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n の補正值 1 2 0 d を計算するように構成されてもよい。他の実施例では、モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n が移動中の場合、モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、衛星 5 6 から位置座標 1 2 0 a を取得し、及び / 又は、ネットワーク 5 4 から補正值 1 2 0 d を受信して、精密な位置データを決定してもよい。

【0059】

車両 5 2 a ~ 5 2 n に配置されるモジュール (例えば、RTK タイプの受信機) 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、ネットワーク 5 4 (例えば、クラウド、インターネット、無線システム、セルラーシステムなど) へのアクセスを提供してもよい。モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n のそれぞれは、位置座標 1 2 0 a、ID 番号 1 2 0 b、データの経過時間 (例えば、タイムスタンプ 1 2 0 c など、データが最後に更新されたとき)、補正值 1 2 0 d、及び / 又は他のデータ 1 2 0 n などのような、位置及び / 又はブロードキャストデータを計算するように構成されてもよい。モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n のうちの 1 つが移動中でない場合、移動中でないモジュールは、改良されたデータ (例えば、補正值 1 2 0 d) を計算及び / 又は提供してもよく、改良されたデータは、ネットワーク 5 4 上の他のモジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n によって使用されるように構成されている。

【0060】

改良されたデータは、一定距離 (例えば、典型的には最大 1 5 k m) 内の車両 5 2 a ~ 5 2 n に対する位置精度の決定を支援する (例えば、リアルタイム精度補正を計算する) ために使用されてもよい。所定領域内により多くのモジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n が存在するほど、より優れた改良データの適用範囲及び / 又はネットワーク 5 4 の形成がもたらされてもよい。例えば、車両 5 2 a ~ 5 2 n は、ローカルメッシュネットワークを形成してもよく、これにより、広域ネットワーク (例えば、インターネット及び / 又は特定のサービスプロバイダーのセルラーシステム) に接続することなく、車両位置データ 1 1 2 を共有する。車両 5 2 a ~ 5 2 n のそれぞれは、モジュール (例えば、モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n のうちの 1 つ) を有してもよく、モジュールは、車両 5 2 a ~ 5 2 n 内で及び / 又はネットワーク 5 4 を介して使用する改良データを計算することができる。位置精度の改善レベルは、無線ネットワーク 5 4 上の任意の場所での補正データ 1 2 0 d の密度及び / 又は品質に基づいてもよい。例えば、特定の距離範囲内でより多くのモジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n を有することにより、その特定の距離範囲内のモジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n のそれぞれに対する補正データの品質は改善してもよい。

【0061】

モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n を使用してもよく、これにより、GPS / GNSS 衛星型システムの位置データの正確さを向上させる。モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、固定基準デバイス (例えば、基地局 5 8 及び / 又は基準デバイスとなる車両 5 2 a ~ 5 2 n のうちの静止しているもの) からの位相波及び搬送波を使用するように構成されてもよく、これにより、リアルタイム補正及び / 又は改良を提供して、位置ソリューションを決定する。

【0062】

モジュール 1 0 0 a ~ 1 0 0 n は、車両位置データ 1 1 2 を電子バス 7 0 に公開するように実装されてもよい。例えば、車両位置データ 1 1 2 は、ナビゲーション及び / 又は自動緊急救急サービスなどの複数の構成要素で使用可能にされてもよい。車両位置データ 1 1 2 は、緯度、経度及び高度、対地速度情報、時間情報、及び / 又は進行方向を含んでもよい。例えば、緊急呼び出し (例えば、e C a l l) がトリガされると (例えば、衝突の検知及び / 又はエアバッグの展開による)、車両位置データ 1 1 2 が送信されてもよい。他の実施例では、車両位置データ 1 1 2 は、コンパス方位に変換され、電子バス 7 0 に公

開されてもよい。コンパス方位及び／又は位置情報は、インフォテインメントモジュール及び／又はユーザーデバイスに表示されてもよい。

【0063】

当業者には明らかであるように、図3～図6で実施される機能は、本明細書の教示に従ってプログラムされた、従来の汎用プロセッサ、デジタルコンピュータ、マイクロプロセッサ、マイクロコントローラ、RISC（縮小命令セットコンピュータ）プロセッサ、CISC（複雑命令セットコンピュータ）プロセッサ、SIMD（単一命令多重データ）プロセッサ、信号プロセッサ、中央演算処理装置（CPU）、演算論理回路（ALU）、ビデオデジタル信号プロセッサ（VDSP）及び／又は類似の計算機のうちの1つ又は2つ以上を使用して実装されてもよい。同じく当業者には明らかであるように、適切なソフトウェア、ファームウェア、コード化、ルーチン、命令、オペコード、マイクロコード、及び／又はプログラムモジュールは、本開示の教示に基づいて習熟したプログラマによって容易に準備されてもよい。ソフトウェアは全体として、マシン実装のプロセッサのうちの1つ又は2つ以上によって、1つ又は複数の媒体から実行されてもよい。

【0064】

本明細書に記載されているように、本発明はまた、ASIC（特定用途向け集積回路）、Platform ASIC、FPGA（フィールドプログラマブルゲートアレイ）、PLD（プログラマブル論理デバイス）、CPLD（複合プログラマブル論理デバイス）、シーオブゲート、RFIC（無線周波数用集積回路）、ASSP（特定業務用標準製品）、1つ若しくは2つ以上のモノリシック集積回路、1つ又は2つ以上のチップ、又はフリップチップモジュール及び／又はマルチチップモジュールとして配置されたダイの準備によって、あるいは、従来の構成要素回路の適切なネットワークを相互接続することによって実装されてもよく、その改良例は当業者には容易に明らかになるだろう。

【0065】

このように、本発明はまた、本発明に従って1つ又は2つ以上のプロセス又は方法を実施するように、マシンをプログラムするために使用され得る命令を含む、1つ又は2つ以上の記憶媒体及び／又は1つ若しくは2つ以上の送信媒体であり得るコンピュータ製品を含んでもよい。周辺回路の動作に加えて、マシンによるコンピュータ製品に含まれる命令の実行は、入力データを、記憶媒体上の1つ又は2つ以上のファイル、及び／又は、聴覚及び／若しくは視覚的描写などの物理対象又は実体を表す1つ又は2つ以上の出力信号に変換してもよい。記憶媒体としては、限定するものではないが、フロッピーディスク、ハードドライブ、磁気ディスク、光ディスク、CD-ROM、DVD、及び光磁気ディスクを含む任意のタイプのディスク、及びROM（読み取り専用メモリ）、RAM（ランダムアクセスメモリ）、EPROM（消去可能プログラマブルROM）、EEPROM（電気的消去可能プログラマブルROM）、UVPRM（紫外線消去型プログラマブルROM）、フラッシュメモリ、磁気カード、光カード、及び／又は電子命令の記憶に適した任意のタイプの媒体などの回路を含んでもよい。

【0066】

本発明の要素は、1つ又は2つ以上のデバイス、ユニット、コンポーネント、システム、マシン、及び／又は装置の一部又は全部を形成してもよい。装置としては、限定するものではないが、サーバ、ワークステーション、ストレージアレイコントローラ、ストレージシステム、パーソナルコンピュータ、ラップトップコンピュータ、ノートブックコンピュータ、パームコンピュータ、パーソナルデジタルアシスタント、ポータブル電子デバイス、バッテリー駆動デバイス、セットトップボックス、エンコーダ、デコーダ、トランスコーダ、圧縮器、減圧器、プリプロセッサ、ポストプロセッサ、送信機、受信機、トランシーバ、暗号回路、携帯電話、デジタルカメラ、位置決定及び／又はナビゲーションシステム、医療機器、ヘッドアップディスプレイ、無線デバイス、音声記録、音声記憶及び／又は音声再生デバイス、ビデオ録画、ビデオ記憶、及び／又はビデオ再生デバイス、ゲームプラットフォーム、周辺機器、及び／又はマルチチップモジュールを含んでもよい。本発明の要素は、特定の用途の基準に合わせて他のタイプの装置に実装されてもよいことを、

当業者は理解するであろう。

【 0 0 6 7 】

本発明はその好ましい実施形態を参照して特に示され説明されているが、当業者であれば、本発明の範囲を逸脱することなく、形態及び詳細の様々な変更が加えられてもよいことを理解するであろう。