

【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 7 部門第 1 区分

【発行日】平成 28 年 6 月 30 日 (2016.6.30)

【公表番号】特表 2015-524143 (P2015-524143A)

【公表日】平成 27 年 8 月 20 日 (2015.8.20)

【年通号数】公開・登録公報 2015-052

【出願番号】特願 2015-512174 (P2015-512174)

【国際特許分類】

H 0 5 B 37/02 (2006.01)

G 0 1 S 3/808 (2006.01)

G 0 1 S 13/86 (2006.01)

G 0 1 S 3/46 (2006.01)

【F I】

H 0 5 B 37/02 E

H 0 5 B 37/02 G

G 0 1 S 3/808

G 0 1 S 13/86

G 0 1 S 3/46

【手続補正書】

【提出日】平成 28 年 5 月 9 日 (2016.5.9)

【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】

第 1 プローブ信号を送信する送信機を有する第 1 能動型センサと、
第 2 プローブ信号を送信する送信機を有する第 2 能動型センサと、
前記第 1 プローブ信号と、前記第 2 プローブ信号のエコーとを受信する受信機センサアレイと、を有し、

前記受信機センサアレイでの前記第 1 プローブ信号と前記第 2 プローブ信号との間の干渉が回避されるように、前記第 1 プローブ信号は、前記第 2 プローブ信号とは異なり、

前記第 1 プローブ信号の波形は、前記第 2 プローブ信号の波形と相関関係が無いように選択される、

制御システム。

【請求項 2】

光源と、処理ユニットとを更に有し、前記処理ユニットは、受信した前記第 1 プローブ信号に基づいて前記第 1 能動型センサの位置を予測的に推定し、予測的に推定された前記第 1 能動型センサの位置に従って、前記光源の照明機能を制御する、請求項 1 に記載の制御システム。

【請求項 3】

前記第 1 能動型センサは、携帯型センサであり、前記第 2 能動型センサは、固定されたインフラセンサである、請求項 1 又は 2 に記載の制御システム。

【請求項 4】

前記光源は、前記第 2 能動型センサを有する、請求項 2 又は請求項 2 に従属する請求項 3 に記載の制御システム。

【請求項 5】

前記受信機センサアレイは、前記第 1 能動型センサの位置を推定するために、到来方向の測定を実行する、請求項 1 乃至 4 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 6】

前記受信機センサアレイは、前記第 1 プローブ信号を検出するために、相関を実行する、請求項 1 乃至 5 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 7】

前記第 1 能動型センサと、前記第 2 能動型センサとは、超音波ベースセンサか、又はレーダーベースセンサである、請求項 1 乃至 6 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 8】

前記第 1 能動型センサは、前記第 2 プローブ信号の 3 送信おきに対して、多くても 1 つの第 1 プローブ信号を送信する、請求項 1 乃至 7 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 9】

前記第 1 プローブ信号のバージョンは、前記第 2 能動型センサによってアクセス可能である、請求項 1 乃至 8 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 10】

前記第 1 プローブ信号の前記バージョンは、前記第 1 プローブ信号の正確なコピーである、請求項 9 に記載の制御システム。

【請求項 11】

前記第 1 能動型センサは、前記第 2 プローブ信号を受信する受信機を更に有し、前記第 1 能動型センサの前記送信機は、前記受信機による前記第 2 プローブ信号の受信に反応して、前記第 1 プローブ信号を送信する、請求項 1 乃至 10 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 12】

前記第 1 能動型センサの前記受信機は、アレイセンサである、請求項 11 に記載の制御システム。

【請求項 13】

前記第 1 プローブ信号は、前記第 2 能動型センサの前記送信機の帯域幅内に送信される、請求項 1 乃至 12 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 14】

前記第 1 プローブ信号は、前記第 2 能動型センサの前記送信機の帯域幅外に送信される、請求項 1 乃至 12 のいずれか一項に記載の制御システム。

【請求項 15】

第 1 能動型センサと、第 2 能動型センサとを有する制御システムにおける方法であって、

前記第 1 能動型センサの送信機によって、第 1 プローブ信号を送信するステップと、
前記第 2 能動型センサの送信機によって、第 2 プローブ信号を送信するステップと、
前記第 2 能動型センサの受信機センサアレイによって、前記第 1 プローブ信号と、前記第 2 プローブ信号のエコーとを受信するステップと、を有し、

前記受信機センサアレイでの前記第 1 プローブ信号と前記第 2 プローブ信号との間の干渉が回避されるように、前記第 1 プローブ信号は、前記第 2 プローブ信号とは異なり、

前記第 1 プローブ信号の波形は、前記第 2 プローブ信号の波形と相関関係が無いように選択される、
方法。