

【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24年2月2日 (2012.2.2)

【公開番号】特開2011-164088(P2011-164088A)

【公開日】平成23年8月25日 (2011.8.25)

【年通号数】公開・登録公報2011-034

【出願番号】特願2010-235738(P2010-235738)

【国際特許分類】

G 0 1 S 19/26 (2010.01)

G 0 1 S 19/37 (2010.01)

H 0 4 B 1/7075 (2011.01)

【F I】

G 0 1 S 19/26

G 0 1 S 19/37

H 0 4 J 13/00 4 1 1

【手続補正書】

【提出日】平成23年12月9日 (2011.12.9)

【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】

加速度センサー、速度センサー及びジャイロセンサーの少なくとも何れかのセンサーを用いて移動状況を検出することと、

前記センサーの検出値に含まれる最大の検出誤差を算出することと、

前記検出結果及び前記検出誤差を用いて、測位用衛星から受信した衛星信号の追尾に用いられ、且つループバンド幅の変更が可能な追尾用フィルターの前記ループバンド幅を設定することと、

を含む衛星信号追尾方法。

【請求項 2】

前記移動状況を検出することは、所与のタイミングで前記何れかのセンサーの出力に対するキャリブレーション処理を実行することを含む、

前記誤差を算出することは、前記キャリブレーション処理を実行してからの経過時間を用いて、前記誤差を算出することを含む、

請求項 1 に記載の衛星信号追尾方法。

【請求項 3】

前記ループバンド幅を設定することは、前記衛星信号の受信環境を用いて前記ループバンド幅を設定することを含む、

請求項 1 又は 2 に記載の衛星信号追尾方法。

【請求項 4】

前記ループバンド幅を設定することは、前記追尾用フィルターのフィルター次数を用いて前記ループバンド幅を設定することを含む、

請求項 1 ～ 3 の何れか一項に記載の衛星信号追尾方法。

【請求項 5】

請求項 1 ～ 4 の何れか一項に記載の衛星信号追尾方法を行って、前記衛星信号を追尾することと、

前記追尾された前記衛星信号を用いて位置を算出することと、
を含む位置算出方法。

【請求項 6】

加速度センサー、速度センサー及びジャイロセンサーの少なくとも何れかのセンサーを用いて移動状況を検出する検出部と、

前記検出部の検出結果及び前記検出部の前記センサーの検出値に含まれうる最大の検出誤差を用いて、測位用衛星から受信した衛星信号の追尾に用いられ、且つループバンド幅の変更が可能な追尾用フィルターの前記ループバンド幅を設定する設定部と、
を備えた衛星信号追尾装置。

【請求項 7】

加速度センサー、速度センサー及びジャイロセンサーのうちの少なくとも 1 つのセンサーと、

前記少なくとも 1 つのセンサーの出力を用いて移動状況を検出する移動状況検出部と、
測位用衛星からの衛星信号の追尾に用いられ、且つループバンド幅の変更が可能な追尾用フィルターと、

前記移動状況検出部の検出結果及び前記移動状況検出部の前記センサーの検出値に含まれうる最大の検出誤差を用いて、前記追尾用フィルターの前記ループバンド幅を設定する設定部と、

前記追尾用フィルターにより追尾された衛星信号を用いて位置を算出する位置算出部と、
、
を備えた位置算出装置。