

【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 3 区分

【発行日】平成 27 年 4 月 23 日 (2015.4.23)

【公表番号】特表 2012-505478 (P2012-505478A)

【公表日】平成 24 年 3 月 1 日 (2012.3.1)

【年通号数】公開・登録公報 2012-009

【出願番号】特願 2011-531156 (P2011-531156)

【国際特許分類】

G 0 6 F 3/033 (2013.01)

G 0 6 F 3/038 (2013.01)

【F I】

G 0 6 F 3/033 3 1 0 Y

G 0 6 F 3/038 3 1 0 Y

【誤訳訂正書】

【提出日】平成 27 年 3 月 4 日 (2015.3.4)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 2 1

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 2 1】

前の優位軸と現在の優位軸が同じであれば、演算論理 2 5 5 は、長期平均が事前規定閾値より大きく変化したかどうかを判定する。1 つの実施形態では、優位軸における変化が閾値より大きいとき、演算論理 2 5 5 は、電力論理 2 6 5 及びデバイス状態論理 2 7 0 に、デバイスの電力供給を上げ、直近のアクティブデバイス状態を復元するように連絡する。優位軸における変化が閾値より大きくないなら、デバイスはアイドル状態に維持される。

【誤訳訂正 2】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】全文

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

3 つの軸に沿った動きを感知する動きセンサから動きデータを受信する段階と、
前記動きデータが 1 つ又はそれ以上のグリッチを含むかどうかを検査し、前記 1 つ又はそれ以上のグリッチを前記動きデータから除去する段階と、

前記 3 つの軸の中で重力からの最大の効果を持つ軸として定義されるデバイスの優位軸についてアイドル時サンプル値を求め、ここで、前記アイドル時サンプル値は、前記デバイスが一定の非アクティブの期間の後、アイドルモードに移ったときに記録される、前記優位軸に沿った一定のサンプリング期間にわたる加速度の平均を含む段階と、

前記動きセンサからの動きデータに基づいて前記デバイスの動きを登録する段階と、

前記デバイスの前記動きが、前記デバイスの前記優位軸における変化が閾値を上回ることを表しているとき、前記デバイスを目覚めさせ、ここで、前記優位軸における変化は、前記優位軸に関する前記加速度の平均の変化であって、前記アイドル時サンプル値に基づくものであり、複数の一定の期間にわたる計測から決定されるものである段階と、を含む方法。

【請求項 2】

前記優位軸について前記アイドル時サンプル値を求める段階は、
前記動きデータを処理して、前記アイドル時サンプル値を定める段階と、
前記アイドル時サンプル値を処理して、前記優位軸を定める段階と、を含んでいる、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記加速度の平均は、加速度の長期平均である、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 4】

前記デバイスのその他の軸のそれぞれについて前記アイドル時サンプル値を求める段階を更に含んでいる、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 5】

前記デバイスの前記動きを登録する段階は、
前記動きデータを処理して、前記デバイスの前記優位軸の現在サンプル値を求める段階を含んでいる、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 6】

前記デバイスの前記動きに基づいて求められた前記優位軸に沿った現在サンプル値と前記優位軸の前記アイドル時サンプル値の間の差を、閾値に照らして比較する段階を更に含んでいる、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 7】

前記デバイスを目覚めさせる段階は、前記デバイスを、直近のアクティブなデバイス状態に復帰するように構成する段階を更に含んでいる、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

前記現在サンプル値と前記アイドル時サンプル値の間の差が前記閾値より大きいことに基づいて、前記デバイスを目覚めさせるべきであると判定する段階を更に含んでいる、請求項 5 に記載の方法。

【請求項 9】

前記動きセンサから受信された前記動きデータに基づいて新たな優位軸を求める段階と、
前記新たな優位軸に沿った前記現在サンプル値と、前記デバイスが一定の非アクティブの期間の後、アイドルモードに移ったときに求められる前記新たな優位軸に沿ったアイドル時サンプル値の間の差を計算する段階と、
前記差を、前記デバイスを目覚めさせるべきかどうかを定めるべく前記閾値に照らして比較する段階と、を更に含んでいる、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 10】

移動デバイスであって、
動きデータに基づいて、3つの軸の中で重力からの最大の効果を持つ軸として定義される前記移動デバイスの優位軸についてアイドル時サンプル値を求め、ここで、前記アイドル時サンプル値は、前記デバイスが一定の非アクティブの期間の後、アイドルモードに移ったときに記録される、前記優位軸に沿った一定のサンプリング期間にわたる加速度の平均を含む優位軸論理と、
前記動きデータが1つ又はそれ以上のグリッチを含むかどうかを検査し、前記1つ又はそれ以上のグリッチを訂正するグリッチ訂正論理と、
前記移動デバイスの動きを登録する動きセンサと、
前記移動デバイスの前記動きが、前記デバイスの前記優位軸における変化が閾値を上回ることを表しているとき、前記デバイスを目覚めさせ、ここで、前記優位軸における変化は、前記優位軸に関する前記加速度の平均の変化であって、前記アイドル時サンプル値に基づくものであり、複数の一定の期間にわたる計測から決定されるものである電力論理と、を備えた移動デバイス。

【請求項 11】

さらに、サンプル期間にわたる前記加速度の平均を生成する長期平均論理を備えたことを特徴とする請求項 10 に記載の移動デバイス。

【請求項 1 2】

さらに、前記移動デバイスの前記優位性軸に関する前記加速度の平均における前記変化を求める計算論理を備えたことを特徴とする請求項 1 1 に記載の移動デバイス。

【請求項 1 3】

さらに、直近のアクティブ状態に前記移動デバイスを復帰させるか、ユーザ入力に基づいて前記移動デバイスをカスタマイズされた状態に復帰させるかのいずれかを行うためのデバイス状態論理を備えたことを特徴とする請求項 1 0 に記載の移動デバイス。