

【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】令和1年5月9日(2019.5.9)

【公開番号】特開2017-191034(P2017-191034A)

【公開日】平成29年10月19日(2017.10.19)

【年通号数】公開・登録公報2017-040

【出願番号】特願2016-81210(P2016-81210)

【国際特許分類】

G 0 1 S	19/19	(2010.01)
G 0 1 S	19/42	(2010.01)
G 0 1 S	19/34	(2010.01)
A 6 3 B	69/12	(2006.01)
A 6 3 B	71/06	(2006.01)
A 6 3 B	69/00	(2006.01)

【F I】

G 0 1 S	19/19	
G 0 1 S	19/42	
G 0 1 S	19/34	
A 6 3 B	69/12	A
A 6 3 B	71/06	Z
A 6 3 B	69/00	C

【手続補正書】

【提出日】平成31年3月18日(2019.3.18)

【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】

身体に装着される測位機器の測位制御方法であって、

前記測位機器は、測位用衛星からの測位用衛星信号を受信する受信部と、気圧センサーとを備えており、

陸上モードと水泳モードとがある測位モードを、前記気圧センサーの計測値に基づいて前記水泳モードに切り替えることと、

前記水泳モードに切り替えた際に、前記受信部による受信結果に含まれる受信周波数の使用を抑止し、前記受信結果に含まれる擬似距離を用いて位置を算出する前記水泳モード用の測位演算を実行することと、

を含む測位制御方法。

【請求項2】

前記切り替えることは、前記気圧センサーの計測値をもとに算出した所定時間における気圧変化を用いて前記測位モードを前記水泳モードに切り替えることを含む、

請求項1に記載の測位制御方法。

【請求項3】

前記位置を算出することは、前記擬似距離を用いた最小二乗法で前記位置を算出することである、

請求項1又は2に記載の測位制御方法。

【請求項4】

前記位置を算出することは、前記擬似距離を用いたカルマンフィルター処理で前記位置を算出することである、

請求項 1 ~ 3 の何れか一項に記載の測位制御方法。

【請求項 5】

前記位置を算出することは、前記カルマンフィルター処理の予測ステップにおいて、前記受信周波数から求まる速度に代えて、所与の単位時間当たりの移動距離を使用して位置を予測する、または、移動しないこととして位置を予測する、

請求項 4 に記載の測位制御方法。

【請求項 6】

身体に装着される測位機器であって、

測位用衛星からの測位用衛星信号を受信する受信部と、

気圧センサーと

陸上モードと水泳モードとがある測位モードを、前記気圧センサーの計測値に基づいて前記水泳モードに切り替えるモード切替部と、

前記水泳モードに切り替えた際に、前記受信部による受信結果に含まれる受信周波数の使用を抑止し、前記受信結果に含まれる擬似距離を用いて位置を算出する前記水泳モード用の測位演算を実行する測位演算部と、

を備えた測位機器。

【請求項 7】

前記モード切替部は、前記気圧センサーの計測値をもとに算出した所定時間における気圧変化を用いて前記測位モードを前記水泳モードに切り替えることを含む、

請求項 6 に記載の測位機器。