

【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28年2月12日(2016.2.12)

【公表番号】特表2015-506464(P2015-506464A)

【公表日】平成27年3月2日(2015.3.2)

【年通号数】公開・登録公報2015-014

【出願番号】特願2014-548297(P2014-548297)

【国際特許分類】

G 01 S 19/34 (2010.01)

G 01 S 5/02 (2010.01)

G 01 S 19/49 (2010.01)

G 01 C 21/26 (2006.01)

【F I】

G 01 S 19/34

G 01 S 5/02 A

G 01 S 19/49

G 01 C 21/26 P

【手続補正書】

【提出日】平成27年12月17日(2015.12.17)

【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】

受信器及び移動センサを含むデバイスを制御する方法であつて、

(a) 前記受信器を動作停止にするステップと、

(b) 前記受信器が動作停止にされている間に、前記デバイスが第1の場所から移動した距離の量を決定するために前記移動センサからの測定結果を分析するステップと、

(c) 前記移動センサからの前記測定結果から前記デバイスは前記第1の場所から閾値距離よりも多く移動したことが決定される場合、前記受信器を始動させ、前記デバイスの場所の第2の測定結果を得るために前記受信器を使用するステップと、

を含み、

前記ステップ(b)は、

特定のサンプリング時点において前記デバイスが経験する全加速度を決定するために前記移動センサからの前記測定結果を分析するステップと、

前記特定のサンプリング時点における、決定された前記全加速度を、前記第1の場所が決定されたサンプリング時点に続く、先行するサンプリング時点のそれぞれについて決定された全加速度と共に累算するステップと、

を含み、

前記ステップ(c)は、

累算された前記全加速度を閾値と比較するステップと、

累算された前記全加速度が前記閾値を超える場合、前記デバイスが前記第1の場所から閾値距離よりも多く移動したことを決定するステップと、

を含む、方法。

【請求項2】

前記デバイスが経験する全加速度を決定するために前記移動センサからの前記測定結果

を分析するステップは、前記加速度の力を決定するステップを含む、請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記受信器は、衛星測位システム受信器である、請求項1又は2に記載の方法。

【請求項4】

前記第1の場所は、前記ステップ(a)において前記受信器を動作停止にする前の前記デバイスの前記場所の最後の測定結果に対応する、請求項1乃至3の何れか一項に記載の方法。

【請求項5】

前記ステップ(c)において前記デバイスの前記場所の第2の測定結果を得た後、

(d) 前記デバイスの前記場所の前記第2の測定結果を前記第1の場所として使用して前記ステップ(a)、(b)及び(c)を繰り返すステップを含む、請求項1乃至4の何れか一項に記載の方法。

【請求項6】

前記ステップ(c)は、前記デバイスの速度、即ち、速さの測定結果を得るために前記受信器を使用するステップと、前記デバイスの速度、即ち、速さの前記測定結果に基づいて前記閾値距離を適応させるステップとを更に含む、請求項5に記載の方法。

【請求項7】

内部に具現化されたコンピュータ可読コードを含み、前記コンピュータ可読コードは、適切なコンピュータ又はプロセッサによって実行されると、前記コンピュータ又はプロセッサが請求項1乃至6の何れか一項に記載の方法を行うように構成される、コンピュータプログラム。

【請求項8】

デバイスの場所の測定結果を得る受信器と、

前記デバイスの移動を測定する移動センサと、

(i) 前記移動センサから測定結果を受信し、

(ii) 前記受信器を選択的に始動させ及び動作停止にし、

(iii) 前記受信器が動作停止にされている間に前記移動センサからの前記測定結果を分析して前記デバイスが第1の場所から移動した距離の量を決定し、

(iv) 前記移動センサからの前記測定結果から、前記デバイスが前記第1の場所から閾値距離よりも多く移動したことが決定される場合、前記受信器が前記デバイスの前記場所の第2の測定結果を得るように前記受信器を始動させる、プロセッサと、

を含み、

前記プロセッサは、

特定のサンプリング時点において前記デバイスが経験する全加速度を決定するために前記移動センサからの前記測定結果を分析するステップと、

前記特定のサンプリング時点における、決定された前記全加速度を、前記第1の場所が決定されたサンプリング時点に続く、先行するサンプリング時点のそれについて決定された全加速度と共に累算するステップと、

によって、前記デバイスが第1の場所から移動した距離の量を決定するために前記移動センサからの前記測定結果を分析し、

累算された前記全加速度を閾値と比較するステップと、

累算された前記全加速度が前記閾値を超える場合、前記デバイスが前記第1の場所から閾値距離よりも多く移動したことを決定するステップと、

によって、前記移動センサからの前記測定結果から前記デバイスは前記第1の場所から閾値距離よりも多く移動したことを決定する、

デバイス。

【請求項9】

前記プロセッサは、前記加速度の力を決定するために前記移動センサからの前記測定結果を分析する、請求項8に記載のデバイス。

**【請求項 1 0】**

前記受信器は、衛星測位システム受信器である、請求項 8 又は 9 に記載のデバイス。

**【請求項 1 1】**

前記第 1 の場所は、前記受信器を動作停止にする前の前記デバイスの最後の測定結果の場所に対応する、請求項 8 乃至 1 0 の何れか一項に記載のデバイス。

**【請求項 1 2】**

前記プロセッサは、前記ステップ(iv)において前記デバイスの前記場所の前記第 2 の測定結果を得た後、

前記受信機を動作停止にし、前記第 1 の場所として前記デバイスの前記場所の前記第 2 の測定結果を使用して前記ステップ(iii)及び(iv)を繰り返す、請求項 8 乃至 1 1 の何れか一項に記載のデバイス。

**【請求項 1 3】**

前記プロセッサは、前記受信器を使用して前記デバイスの速度又は速さの測定結果を得て、前記デバイスの速度又は速さの前記測定結果に基づいて前記閾値距離を調整する、請求項 1 2 に記載のデバイス。