

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ

(21)(22) Заявка: 2011136811/14, 28.11.2009

Приоритет(ы):

(30) Конвенционный приоритет:
06.02.2009 JP 2009-026326

(43) Дата публикации заявки: 20.03.2013 Бюл. № 8

(85) Дата начала рассмотрения заявки РСТ на
национальной фазе: 06.09.2011(86) Заявка РСТ:
JP 2009/006454 (28.11.2009)(87) Публикация заявки РСТ:
WO 2010/089828 (12.08.2010)Адрес для переписки:
129090, Москва, ул. Б. Спасская, 25, стр.3, ООО
"Юридическая фирма Городисский и Партнеры"(71) Заявитель(и):
ОМРОН ХЭЛТКЭА КО., ЛТД. (JP)(72) Автор(ы):
АСАДА Юдзи (JP),
КИТАГАВА Масахиро (JP)

A

(54) УСТРОЙСТВО ОПРЕДЕЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЯ ТЕЛА

(57) Формула изобретения

1. Устройство определения движения тела, содержащее:
средство определения ускорения для определения ускорения; и
вычислительное средство для выполнения процедуры вычисления движения тела по
вычислению движения тела живого организма на основании данных ускорения,
определенных средством определения ускорения, при этом устройство определения
движения тела содержит:

участок закрепления/раскрепления для обеспечения возможности закрепления
закрепляемой рабочей части, подлежащей закреплению на живом организме или
предмете, связанном с живым организмом, на основном блоке устройства, или
раскрепления от него, причем

вычислительное средство выполнено с возможностью выполнения процедуры
определения закрепления/раскрепления по определению закрепления или раскрепления
на основании изменения ускорения, представляемого данными ускорения, при
закреплении закрепляемой рабочей части на участке закрепления/раскрепления или
при раскреплении от него, и выполнения процедуры вычисления движения тела на
основании определенного закрепления/раскрепления, при переключении в режим,
соответствующий состоянию после закрепления/раскрепления.

2. Устройство определения движения тела по п.1, в котором
участок закрепления/раскрепления содержит ударную рабочую часть, с которой

2011136811

RU

R U 2 0 1 1 1 3 6 8 1 1

сталкивается одна часть закрепляемой рабочей части при закреплении или раскреплении закрепляемой рабочей части; и

процедура определения закрепления/раскрепления сконфигурирована с возможностью определения изменения ускорения, которое возникает, когда одна часть закрепляемой рабочей части сталкивается с ударной рабочей частью, на основании данных ускорения.

3. Устройство определения движения тела по п.2, в котором

множество участков закрепления/раскрепления соответственно расположено в соответствии с каждым из множества типов закрепляемых рабочих частей.

4. Устройство определения движения тела по п.3, в котором

процедура определения закрепления/раскрепления определяет тип закрепленной или раскрепленной закрепляемой рабочей части по направлению изменения ускорения, которое возникает, когда одна часть закрепляемой рабочей части сталкивается с ударной рабочей частью.

5. Устройство определения движения тела по п.3, в котором

участок закрепления/раскрепления сконфигурирован путем изменения числа ударных рабочих частей, в зависимости от типа соответствующей закрепляемой рабочей части; и

процедура определения закрепления/раскрепления сконфигурирована с возможностью определения типа закрепленной или раскрепленной закрепляемой рабочей части по числу изменений ускорения, которые определяются, когда одна часть закрепляемой рабочей части сталкивается с ударной рабочей частью.

6. Устройство определения движения тела, содержащее:

средство определения ускорения для определения ускорения;
запоминающее средство для хранения данных;

вычислительное средство для выполнения процедуры вычисления движения тела по вычислению движения тела живого организма на основании данных ускорения, определенных средством определения ускорения; и

дисплейное средство для отображения результата вычисления, при этом устройство определения движения тела содержит:

множество участков закрепления/раскрепления для обеспечения возможности закрепления закрепляемой рабочей части, подлежащей закреплению на живом организме или предмете, связанном с живым организмом, на основном блоке устройства или раскрепления от него, в зависимости от типа закрепляемой рабочей части; причем

вычислительное средство выполнено с возможностью

выполнения процедуры определения закрепления/раскрепления по определению закрепления и раскрепления закрепляемой рабочей части по отношению к участку закрепления/раскрепления и типа закрепляемой рабочей части на основании изменения ускорения, которое представляется данными ускорения, при закреплении рабочей части на участке закрепления/раскрепления или при раскреплении от него, и

выполнения процедуры вычисления движения тела на основании определенного закрепления/раскрепления и типа при переключении в режим, соответствующий типу закрепленной закрепляемой рабочей части; и

дисплейное средство выполнено с возможностью отображения экрана, соответствующего режиму.

7. Устройство определения движения тела для определения движения тела живого организма, содержащее участок закрепления/раскрепления для обеспечения возможности закрепления закрепляемой рабочей части, подлежащей закреплению на живом организме или предмете, связанном с живым организмом, на основном блоке устройства, или раскрепления от него, при этом

участок закрепления/раскрепления содержит

направляющую для сдвига или поворота закрепляемой рабочей части, когда закрепляемая рабочая часть закреплена на основном блоке устройства или раскреплена от него, и

ударный участок, с которым одна часть закрепляемой рабочей части сталкивается при закреплении и раскреплении закрепляемой рабочей части вдоль направляющей.

8. Устройство ввода, содержащее:

средство определения ускорения для определения ускорения;

вычислительное средство для выполнения вычисления на основании данных ускорения, определенных средством определения ускорения, и

корпус для вмешения средства определения ускорения и вычислительного средства, при этом

корпус содержит ударную рабочую часть, подлежащую удару при столкновении; и вычислительное средство сконфигурировано с возможностью

определения данных ускорения при ударе, которые представляют изменение ускорения при ударе, нанесенном по ударной рабочей части, на основании данных ускорения,

определения содержательной информации о нанесенном ударе из данных ускорения, и

выполнения процедуры определения входной информации по определению информации, вводимой содержательной информацией об ударе.

9. Способ определения движения тела для определения движения тела живого организма на основании данных ускорения, указывающих изменение ускорения, вызванное движением тела живого организма, при этом способ определения движения тела содержит этапы, на которых:

определяют изменение ускорения, которое возникает при закреплении рабочей части на основном блоке устройства или при раскреплении от него, на основании данных ускорения; и

определяют движение тела на основании данных ускорения после закрепления или раскрепления посредством процедуры определения движения тела для режима, соответствующего состоянию после закрепления или раскрепления.