

請求の範囲

- [請求項1] 屋内の3次元形状から対象物体を対象物体形状として抽出し、当該対象物体形状の位置を取得する対象物体形状抽出部と、
前記対象物体から通知されるデータに基づき、当該対象物体を識別する対象物体識別情報を取得する識別情報取得部と、
前記対象物体形状と対象物体識別情報とを対応付ける識別情報対応付部と、
を備えることを特徴とする位置検出システム。
- [請求項2] 前記対象物体に備えられた無線装置から、前記屋内における当該対象物体の位置を推定するための位置推定情報を受信し、当該位置推定情報により、計測範囲における前記対象物体の位置を推定位置として推定する対象物体位置推定部をさらに備え、
前記対象物体位置推定部が、
当該位置推定情報とともに送信される前記対象物体識別情報を取得する
ことを特徴とする請求項1に記載の位置検出システム。
- [請求項3] 前記位置推定情報が、
前記屋内に配置された発信機の各々から発信される電波の受信強度により推定される
ことを特徴とする請求項2に記載の位置検出システム。
- [請求項4] 前記位置推定情報が、
前記無線装置に設けられた磁気センサによる地磁気の測定値から推定される
ことを特徴とする請求項2に記載の位置検出システム。
- [請求項5] 前記対象物体に搭載されたモーションセンサが設けられ、
前記位置推定情報が、
前記モーションセンサが検出した前記対象物体の移動距離及び移動方向の各々と、前記屋内の地図とから推定される

ことを特徴とする請求項 2 に記載の位置検出システム。

[請求項6]

前記識別情報対応付部が、

前記対象物体の推定位置が移動した際の速度ベクトルと、前記対象物体の位置が移動した際の速度ベクトルとの相関に基づき、前記対象物体形状と前記対象物体識別情報とを対応付ける

ことを特徴とする請求項 2 から請求項 5 のいずれか一項に記載の位置検出システム。

[請求項7]

前記識別情報対応付部が、

前記対象物体識別情報が同一の対象物体から異なる他の対象物体に対応付けられた際、当該対象物体に対応付けられた前記対象物体識別情報の履歴を記憶する

ことを特徴とする請求項 1 から請求項 6 のいずれか一項に記載の位置検出システム。

[請求項8]

屋内の 3 次元形状から対象物体を対象物体形状として抽出し、当該対象物体形状の位置を取得する対象物体形状抽出過程と、

前記対象物体から通知されるデータに基づき、当該対象物体を識別する対象物体識別情報を取得する識別情報取得過程と、

前記対象物体形状と前記対象物体識別情報とを対応付ける識別情報対応付過程と、

を含むことを特徴とする位置検出方法。

[請求項9]

前記対象物体に備えられた無線装置から、前記屋内における当該対象物体の位置を推定するための位置推定情報を受信し、当該位置推定情報により、計測範囲における前記対象物体の位置を推定位置として推定する対象物体位置推定過程をさらに含み、

前記対象物体位置推定過程は、

当該位置推定情報とともに送信される前記対象物体識別情報を取得するステップ

を含むことを特徴とする請求項 8 に記載の位置検出方法。

- [請求項10] 前記位置推定情報が、
前記屋内に配置された発信機の各々から発信される電波の受信強度により推定される
ことを特徴とする請求項9に記載の位置検出方法。
- [請求項11] 前記位置推定情報が、
前記無線装置に設けられた磁気センサによる地磁気の測定値から推定される
ことを特徴とする請求項9に記載の位置検出方法。
- [請求項12] 前記位置推定情報が、
前記対象物体に搭載されたモーションセンサが検出した前記対象物体の移動距離及び移動方向の各々と、前記屋内の地図とから推定される
ことを特徴とする請求項9に記載の位置検出方法。
- [請求項13] 前記識別情報対応付過程は、
前記対象物体の推定位置が移動した際の速度ベクトルと、前記対象物体の位置が移動した際の速度ベクトルとの相関に基づき、前記対象物体形状と前記対象物体識別情報とを対応付けるステップ
を含むことを特徴とする請求項9から請求項12のいずれか一項に記載の位置検出方法。
- [請求項14] 前記識別情報対応付過程は、
前記対象物体識別情報が同一の対象物体から異なる他の対象物体に対応付けられた際、当該対象物体に対応付けられた前記対象物体識別情報の履歴を記憶するステップ
を含むことを特徴とする請求項8から請求項13いずれか一項に記載の位置検出方法。