

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2013 年 4 月 4 日(04.04.2013)



(10) 国際公開番号
WO 2013/047503 A1

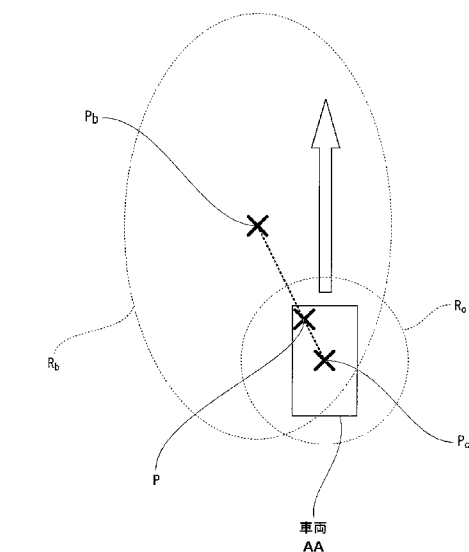
- (51) 国際特許分類:
G08G 1/09 (2006.01) *G01S 5/02* (2010.01)
G01C 21/28 (2006.01) *G01S 19/48* (2010.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2012/074532
- (22) 国際出願日: 2012 年 9 月 25 日(25.09.2012)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2011-210715 2011 年 9 月 27 日(27.09.2011) JP
- (71) 出願人: 三菱重工業株式会社 (MITSUBISHI HEAVY INDUSTRIES, LTD.) [JP/JP]; 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 宅原 雅人 (IEHARA Masato); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 馬淵 義弘 (MABUCHI Yoshihiro); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 森 隆一郎, 外 (MORI Ryuichirou et al.); 〒1006620 東京都千代田区丸の内一丁目 9 番 2 号 Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.
- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

[続葉有]

(54) Title: LOCATION IDENTIFICATION DEVICE, LOCATION IDENTIFICATION METHOD, AND PROGRAM

(54) 発明の名称: 位置特定装置、位置特定方法、及びプログラム

[図2]



AA VEHICLE

(57) Abstract: In the present invention, a location identification unit (7) calculates a location indicated by a weighted average of an estimated location and a beacon location as the location of the device itself. As a result, it is possible to reduce error resulting from an emission range of a carrier wave by a beacon in order to identify the location at which the device itself exists.

(57) 要約: 位置特定部 (7) は、推定位置とビーコン位置との加重平均が示す位置を自装置の位置として算出する。これにより、ビーコンによる搬送波の照射範囲による誤差を低減して自装置が存在する位置を特定することができる。

WO 2013/047503 A1

添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))