

請求の範囲

- [請求項1] 送信波に対する反射波の受信結果に基づいて所定範囲内に存在する物体を検出するレーダ装置において、
- 前記受信結果に基づいて、前記物体が移動体であるか否かを判定する判定部と、
- 前記判定部により前記物体が移動体であると判定された場合に、前記レーダ装置のレーダ動作を一時的に停止させる制御を行う制御部と、
- を備えたことを特徴とするレーダ装置。
- [請求項2] 請求項1に記載のレーダ装置において、
- 前記制御部は、前記判定部により前記物体が移動体であると判定された時点で、前記レーダ装置のレーダ動作を停止させることを特徴とするレーダ装置。
- [請求項3] 請求項1に記載のレーダ装置において、
- 前記制御部は、前記反射波の受信電力が予め設定された閾値を超えた時点で、前記レーダ装置のレーダ動作を停止させることを特徴とするレーダ装置。
- [請求項4] 請求項1に記載のレーダ装置において、
- 前記制御部は、前記レーダ装置のレーダ動作の停止後、予め設定された時間が経過した時点で、前記レーダ装置のレーダ動作を再開させることを特徴とするレーダ装置。
- [請求項5] 請求項1に記載のレーダ装置において、
- 前記制御部は、前記レーダ装置のレーダ動作の停止後、前記物体の移動速度に基づいて算出された時間が経過した時点で、前記レーダ装置のレーダ動作を再開させることを特徴とするレーダ装置。
- [請求項6] 送信波に対する反射波の受信結果に基づいて所定範囲内に存在する物体を検出する複数のレーダ装置を有するレーダシステムにおいて、
- 少なくともいずれかのレーダ装置による前記受信結果に基づいて、

前記物体が移動体であるか否かを判定する判定部と、

前記判定部により前記物体が移動体であると判定された場合に、前記物体の移動先となる方向に設置されたレーダ装置を対象にして、レーダ動作を一時的に停止させる制御を行う制御部と、
を備えたことを特徴とするレーダシステム。

[請求項7]

請求項6に記載のレーダシステムにおいて、
前記制御部は、前記物体と前記対象のレーダ装置との位置関係に基づいて、前記対象のレーダ装置のレーダ動作の一時的な停止を制御することを特徴とするレーダシステム。

[請求項8]

請求項6に記載のレーダシステムにおいて、
前記複数のレーダ装置と通信可能に接続された制御装置が、前記判定部及び前記制御部を備えたことを特徴とするレーダシステム。

[請求項9]

請求項6に記載のレーダシステムにおいて、
前記複数のレーダ装置は互いに通信可能に接続され、各々が前記判定部及び前記制御部を備えており、
前記複数のレーダ装置の各々が、他のレーダ装置による前記受信結果に基づいて、自装置のレーダ動作の一時的な停止を制御することを特徴とするレーダシステム。

[請求項10]

請求項6に記載のレーダシステムにおいて、
前記複数のレーダ装置には、他のレーダ装置よりも耐電力性に優れた移動体検出レーダ装置が含まれ、
前記判定部及び前記制御部は、前記移動体検出レーダ装置による前記受信結果を用いて処理を行うことを特徴とするレーダシステム。

[請求項11]

請求項10に記載のレーダシステムにおいて、
前記移動体検出レーダ装置は、前記物体の移動が想定される経路に対して前記他のレーダ装置より上流側に設置されることを特徴とするレーダシステム。