

(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
2019年8月22日(22.08.2019)



(10) 国際公開番号

WO 2019/159353 A1

(51) 国際特許分類:
G01S 19/22 (2010.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2018/005698

(22) 国際出願日: 2018年2月19日(19.02.2018)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(71) 出願人: 三菱重工機械システム株式会社
(MITSUBISHI HEAVY INDUSTRIES MACHIN-
ERY SYSTEMS, LTD.) [JP/JP]; 〒6528585 兵庫
県神戸市兵庫区和田崎町一丁目1
番1号 Hyogo (JP).

(72) 発明者: 山田 昌弘 (YAMADA Masahiro);
〒1088215 東京都港区港南二丁目1 6 番 5 号
三菱重工工業株式会社内 Tokyo (JP). ▲高▼尾
健司(TAKAO Kenji); 〒1088215 東京都港区港
南二丁目1 6 番 5 号 三菱重工工業株式会社内

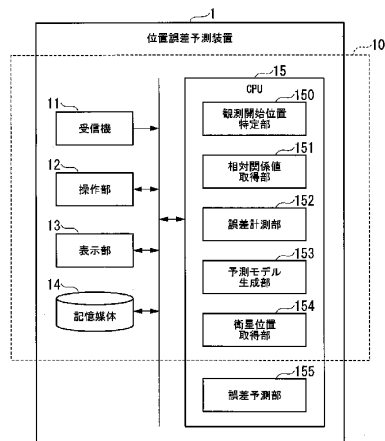
Tokyo (JP). 是永 剛志(KORENAGA Takeshi);
〒1088215 東京都港区港南二丁目1 6 番 5 号
三菱重工工業株式会社内 Tokyo (JP).

(74) 代理人: 松沼 泰史, 外(MATSUNUMA Yasushi
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, DJ, DK, DM, DO,
DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT,
HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, JP, KE, KG, KH,
KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, 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, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL,

(54) Title: POSITIONAL ERROR PREDICTION DEVICE, PREDICTION MODEL GENERATION DEVICE,
POSITIONAL ERROR PREDICTION METHOD, PREDICTION MODEL GENERATION METHOD, AND PRO-
GRAM

(54) 発明の名称: 位置誤差予測装置、予測モデル生成装置、位置誤差予測方法、予
測モデル生成方法、及びプログラム



- 1 Positional error prediction device
- 11 Receiver
- 12 Operation unit
- 13 Display unit
- 14 Storage medium
- 150 Observation start position specifying unit
- 151 Relative relationship value acquisition unit
- 152 Error measurement unit
- 153 Prediction model generation unit
- 154 Satellite position acquisition unit
- 155 Error prediction unit

(57) Abstract: This positional error prediction device (1) is provided with: a satellite position acquisition unit (154) which acquires a receivable position of a satellite on a target date at a target time and a target point at which a positional error prediction is performed; a relative relationship value acquisition unit (151) which acquires a value of the relative relationship between the position of the satellite and an observation start position of the satellite at the target point; and an error prediction unit (155) which predicts, on the basis of the relative relationship value and a positional error prediction model generated in advance, a positional error on the target date at the target time and the target point.

(57) 要約: 位置誤差予測装置(1)は、位置誤差の予測を行う対象地点の対象日時において受信可能な衛星の位置を取得する衛星位置取得部(154)と、前記衛星の位置と、前記対象地点における当該衛星の観測開始位置との相対関係値を取得する相対関係値取得部(151)と、前記相対関係値と、予め生成された位置誤差の予測モデルとに基づいて、前記対象地点の前記対象日時における位置誤差を予測する誤差予測部(155)と、を備える。

[続葉有]

WO 2019/159353 A1

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, ST, 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, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第21条(3))