

請求の範囲

- [請求項1] 送信コイルと、差動接続している第1受信コイル及び第2受信コイルと、を備える電磁誘導センサと、
- 前記第1受信コイルと前記第2受信コイルの検知波形を受信レベルと位相差とで表される座標系に時系列でプロットし軌跡画像として出力する軌跡画像出力部と、
- 前記軌跡画像をもとに、前記電磁誘導センサが設置されている領域を乗り物が通過したことを検知する乗り物検知部と、
- を備えることを特徴とする検知システム。
- [請求項2] 検知対象とする乗り物の軌跡画像を参照画像として予め登録する登録部と、
- 前記参照画像と前記軌跡画像出力部から出力された前記軌跡画像とを比較して、登録されている乗り物であるか否かを判定する判定部と、
- 、
- を備えることを特徴とする請求項1に記載の検知システム。
- [請求項3] 前記乗り物検知部は、前記軌跡画像の軌跡方向にもとづき、前記乗り物の進行方向を判断することを特徴とする請求項2に記載の検知システム。
- [請求項4] 送信コイルと、差動接続している第1受信コイル及び第2受信コイルと、を備える電磁誘導センサと、
- 前記第1受信コイルと前記第2受信コイルの検知波形を受信レベルと位相差とで表される座標系に時系列に出力し、出力結果の特徴を抽出することによって、乗り物を判定する判定部と、
- を備えることを特徴とする検知システム。