

(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
2023年8月3日(03.08.2023)



(10) 国際公開番号

WO 2023/145358 A1

(51) 国際特許分類:
G01S 5/14 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2022/047905

(22) 国際出願日: 2022年12月26日(26.12.2022)

(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 2022-011289 2022年1月27日(27.01.2022) JP

(71) 出願人: パナソニックIPマネジメント株式会社(PANASONIC INTELLECTUAL PROPERTY MANAGEMENT CO., LTD.) [JP/JP]; 〒5406207 大阪府大阪市中央区城見2丁目1番61号 Osaka (JP).

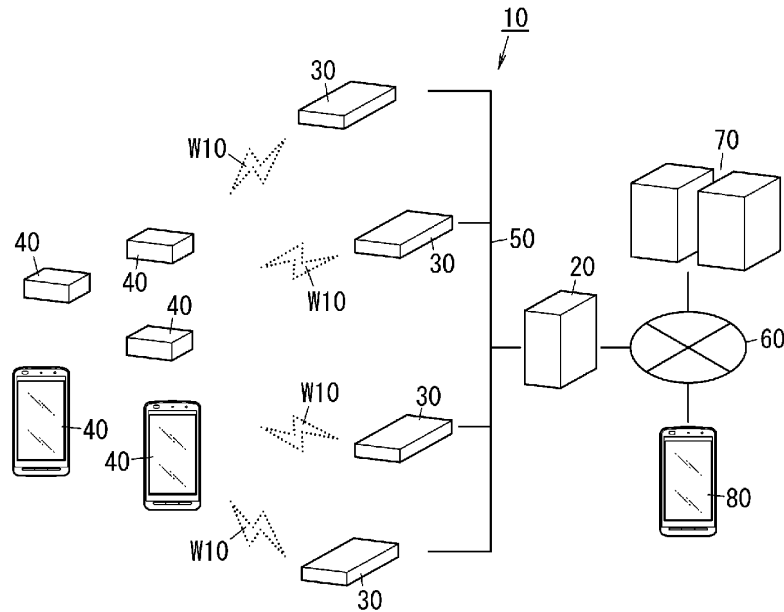
(72) 発明者: 王 燕峰(WANG, Yanfeng). 大塚 貴丈(OTSUKA, Takatomo). 谷口 和宏(TANIGUCHI, Kazuhiro). 笹井 謙一(SASAI, Kenichi). 浮田 陽介(UKITA, Yosuke). 高添 智樹(TAKAZOE, Tomoki).

(74) 代理人: 弁理士法人北斗特許事務所(HOKUTO PATENT ATTORNEYS OFFICE); 〒5300001 大阪府大阪市北区梅田一丁目12-17 J R E 梅田スクエアビル Osaka (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, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, JP,

(54) Title: AREA DETERMINATION SYSTEM, AREA DETERMINATION METHOD, AND PROGRAM

(54) 発明の名称: エリア判定システム、エリア判定方法、及びプログラム



(57) Abstract: The present invention addresses the problem of improving the determination accuracy of the presence/absence of a mobile object in a target area. A detection unit detects the position of a mobile object (40) on the basis of the reception strength of radio signals (W10) transmitted to and received from the mobile object (40), and acquires mobile object position information. A first determination unit determines whether the mobile object (40) is present in the target area on the basis of the mobile object position information. An acquisition unit acquires a presence determination count (n), that is the number of presence determinations in which the first determination unit has determined that the mobile

[続葉有]

KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK,
LR, LS, LU, LY, MA, MD, 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, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ,
UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, 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, CV, 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, ME, 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:

一 国際調査報告 (条約第21条(3))

body (40) is present in the target area during a target period having a prescribed length (T). A second determination unit determines that the mobile body (40) was present in the target area during the target period if the presence determination count (n) is equal to or greater than a prescribed count (N), and determines that the mobile body (40) was not present in the target area during the target period if the presence determination count (n) is less than the prescribed count (N). A control unit controls the determination result or the determination process of the second determination unit by using one or more of the prescribed length (T), the prescribed count (N), and the time difference between the plurality of presence determinations during the target period.

(57) 要約: 課題は、移動体の対象エリアに対する在／不在の判定精度の向上を図ることである。検出部は、移動体(40)との間で送受信される無線信号(W10)の受信強度を基に移動体(40)の位置検出を行い、移動体位置情報を取得する。第1判定部は、移動体位置情報に基づいて移動体(40)が対象エリアに存在するか否かを判定する。取得部は、所定長(T)を有する対象期間に第1判定部が移動体(40)は対象エリアに存在すると判定した判定回数である在判定回数(n)を取得する。第2判定部は、在判定回数(n)が所定回数(N)以上である場合に、移動体(40)は対象期間に対象エリアに存在したと判定し、在判定回数(n)が所定回数(N)未満である場合に、移動体(40)は対象期間には対象エリアに存在しなかったと判定する。制御部は、対象期間における複数の在判定間の時間差、所定長(T)及び所定回数(N)のうち1つ以上を利用して、第2判定部の判定処理又は判定結果を制御する。