

技術の名称

# 位置推定方法

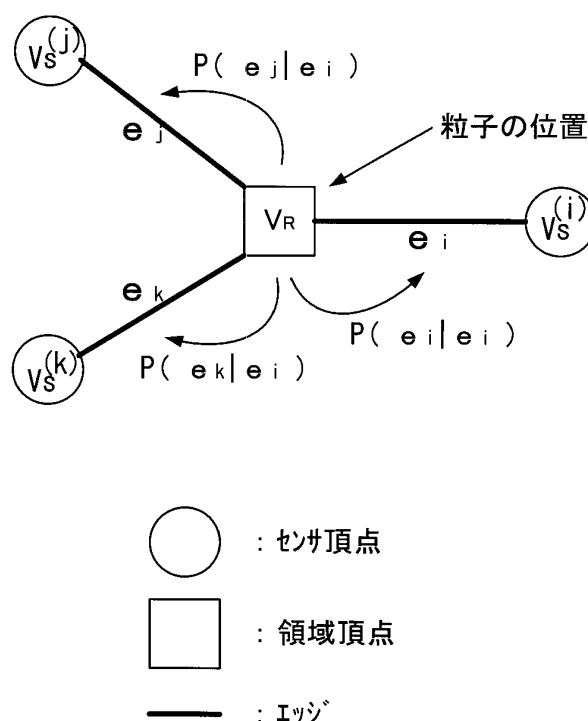
## 適用分野

作業現場、医療現場、イベント会場、  
展覧会会場、博物館、美術館

- 目的 高い精度で対象物(人)の現在位置を推定する。
- 効果 本発明によれば、検出対象の人が一定の空間領域に長時間存在するなどしてセンサで検出されない場合や、人が空間領域の移動可能経路上において連続しない空間領域で突発的に検出されるような環境下においても、高い精度で人の現在位置を推定することができる。

- 技術概要、特記事項、図など
 

センサの位置を示すセンサ頂点 $V_S$ 、空間領域の位置を示す領域頂点 $V_R$ 、およびセンサ頂点 $V_S$ と領域頂点 $V_R$ とを結ぶエッジ $e$ からなるグラフ構造上に粒子の分布が制限された粒子フィルタ(モンテカルロ・フィルタ)を用いて空間領域内の人などの対象物の位置を推定する方法であって、センサによって人が検出されたとき、グラフ構造上においてそのセンサを示すセンサ頂点 $V_S$ と最も近い粒子フィルタを伝播モードとし、それ以外の粒子フィルタを固定モードとすると共に、センサによって人が検出されないときは全ての粒子フィルタを固定モードとする。



- 主たる提供特許
 

特許等の名称 : 位置推定方法および装置  
登録番号 :  
出願番号 : 特願2008-179949  
公開番号 :

出願日 : 20年 7月10日
- 実施実績
 

有、 ○無
- 提供形態
 

○実施許諾、 ×権利譲渡

お問合せ先 株式会社 国際電気通信基礎技術研究所(ATR) 経営統括部 知的財産チーム  
〒619-0288 京都「けいはんな学研都市」光台二丁目2番地2  
TEL 0774-95-2521 E-mail ; patent@atr.jp