# 特集:日本を元気にする【【二】





基専

# スマートフォン向け 屋内測位技術の動向と 新技術の紹介

# ■概要

最近、海外で自分の位置情報を友人と共有す るソーシャルサービスの普及が始まっている. Foursquare (4sq) は自分のいる場所をネットに登 録(チェックイン)することで、自分の位置を友人に 公開する. すでに全世界で650万人を超える勢いで 拡大しており、今後も拡大傾向にある。 自分の位置 を公開する主たる理由は友人と位置に関する情報 (お店情報など)の共有であるが、最近ではネット上 で人の信頼性を評価する手段としても利用されつつ ある. つまり, 個人が公開しているプロフィールと その人の行動履歴で人を評価するということである. 日本において、彼氏の移動履歴を共有する「カレロ グ」が社会的問題になったことは記憶に新しい. こ れまでの人の位置情報は安心安全性, 利便性(ナビ など), 効率性の向上を目的としてサービスが提供 されてきた. 基本的にGPSが多用され、その性能 は屋外で数m~十数m程度である. しかし, 上記 のように人の位置情報の利用形態が多様化し、最近 では人のコンテキストに応じたサービス提供を行う 提案 <sup>1)</sup> もされており、GPS以上の測位精度を持つシ ステムの要望が高くなると思われる. 特に、屋内測 位はGPSでは利用が困難なため、その需要は大き いと言える.

一方, 移動携帯端末としてスマートフォンが普及 し、Webサービスがこれまでより容易に利用でき る環境が整った. また, スマートフォンの多くは 人のコンテキストを把握するセンサ(加速度センサ, ジャイロセンサ, 地磁気センサ, 温度センサなど)

が実装されており、それらの情報をネットワークに 提供することが可能となっている. しかし, これら Webサービスが多用されていることから、スマー トフォンとサーバをつなぐ広域無線公衆回線の帯域 が圧迫され、課題になっている. そこで、人が集ま るような場所には無線LANによるホットスポット を構築し、ユーザの無線LAN利用を促進すること で広域無線公衆回線の帯域圧迫問題を緩和しようと いう動きが各キャリアで進められている. その数は 2012年度までに数十万力所とも言われており、ほ ぼ日本全土で人が多く集まる場所にはホットスポッ トが提供され、インフラとしての活用が期待されて いる.

このような背景から、今後は無線LANのホット スポットを使った高精度な屋内測位技術が急速に発 展するのではないかと考えられる.

#### 無線 LAN による屋内測位システム

無線LANを使った屋内測位システムはすでに多 くの研究者が研究を進めており、スマートフォンで 利用されているものもある. 無線LANによる測位 方式の分類を表-1に示す.

無線LANを使った測位技術は3種類に分類するこ とができる. それぞれの特徴について説明する.

#### ■ AP 検知方式

AP(基地局)検知方式は、設置位置が既知のAP を携帯端末の無線LAN受信機が検出することで携 帯端末の位置を取得する、APの位置を携帯端末の

測位方式	概要	性能	備考
AP <sup>※ 1</sup> 検知方式	AP 検知で 位置特定	数 m ~ 100m	連続測位不可
基地局間距離	AP との距離測定で	5m ~	専用 AP が必要
測定方式	位置を特定	10m <sup>* 2</sup>	
電界強度測定	AP の電界強度で	5m ~	既存 AP が利用
方式	位置を特定	10m <sup>* 2</sup>	可能

- ※1 無線LAN基地局
- ※2 電波障壁のない環境下での精度

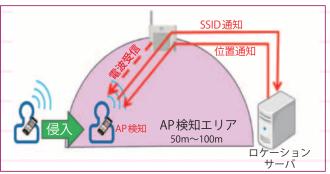
表-1 無線LANを使った測位技術

位置として近似化する方式や、受信したAPの電界 強度からAPと携帯端末間の距離を推定し、より正 確な携帯端末の位置を算出する方式もある. AP検 知方式の概要図を図-1に示す.

APの存在を検知する方式のため, 測位精度はAP の電波を受信できる範囲と同じで数mから100m程 度である. APの電波出力を小さくすれば, 測位精 度を向上させることができるが、多数のAPが必要 となる.

#### ■ 基地局間距離測定方式

携帯端末と複数のAP間の距離を測定し三角法を 用いて携帯端末の位置を取得する方式である. 電波 の到達時間を測定して距離を測定するため、すでに 位置情報が分かっている場所に測位専用のAPを設 置する必要がある. また, 測位を同期して行うため, 測定基地局の間で高精度な同期システムも必要とな る. GPS<sup>4)</sup> が複数の衛星からの電波を同時に受信し て携帯端末の位置を算出するのに対し、無線LAN による基地局間距離測定方式は、携帯端末からの電 波が複数の基地局に到達する時間を基地局側で測定 し、その情報から各基地局と携帯端末の距離を推定 する. 推定された距離と既知である基地局の位置情 報から携帯端末の位置を基地局側で算出する。基地 局側で測定することで、携帯端末には測位に特化し た技術の搭載が不要で、無線 LAN を搭載した端末 であれば携帯端末の位置算出が可能となる. APか ら携帯端末までの電波の到達距離を測定するため, 電波の反射が少ない大きな広い屋内での利用に適し ている. 電波が反射するような環境では距離補正を



AP検知方式 図-1

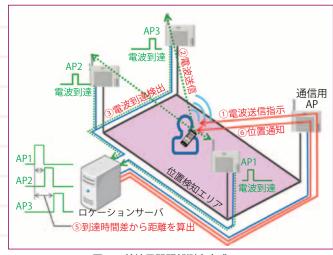


図-2 基地局間距離測定方式

含めたアルゴリズムが別途必要となる。図-2に基 地局間距離測定方式の概要図を示す.

基地局間距離測定方式の場合、電波障壁のない状 態で測位精度は約5m~10mくらいである. APの 電波の到達距離などを考慮すると、最小のAPの構 成で適用範囲はおおよそ50m四方の対応が可能で ある. しかし、オフィスなど電波の反射が多い環境 で利用する場合は測位精度が大きく劣化するため, APの電波到達距離を短くし、適用範囲を小さくし、 複数の小さいエリアを設けることで測位精度を改善 する必要がある.

## ■ 電界強度測定方式

APから放射される電波の強度をいろいろな場所 であらかじめ測定して電界強度地図として保存して おき、携帯端末で観測された電波の強度情報をその 地図情報に照らし合わせ位置を算出する方式<sup>2)</sup>であ る、1つのAPから放射される電波の電界強度MAP

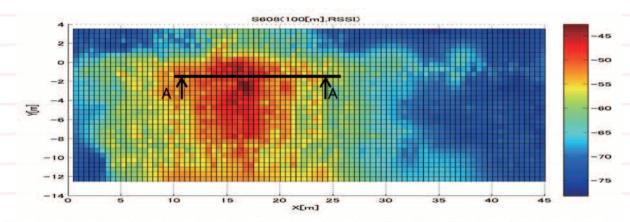


図-3 電界強度MAP例

#### 例を図-3に示す.

あるAPから放射される電界強度を上面から場所 ごとに示している. 赤色になるほど電界強度が高い. つまり、図-3においては最も濃い赤色を示してい る場所にAPが設置されていると考えられる. 図-3 のA-A 断面矢視の電界強度を図-4 に示す.

縦軸が電界強度で上に行くほど高いことを示して いる. このようにAPから離れるほど電界強度が下 がっていくことが分かる. しかし, 図-3からは必 ずしも距離に応じて電界強度が下がっているわけで はないことが分かる. これは屋内の壁などの構造物 に電波が反射することに起因している. そのため, 基地局からの距離に応じた電界強度を推定すること が困難となっている. しかし, 基地局間距離測定方 式と違って電波を発する基地局が固定で移動しない ため、マルチパスを含む電波の挙動が常に同じとな り屋内の電界強度分布は構造物に変化がなければ変 化がない. したがって、図-3に示す電界強度分布 はオフィス内のロッカーを移動した場合や、部屋の 構造を変更した場合を除き常に同じ分電界強度分布 を示す. 電界強度測定方式は, この特徴を利用して 比較的屋内のようにマルチパスが発生しやすい環境 においても安定して測位を行うことができる. 具体 的に測位を行うためには携帯端末で測定した電界強 度がどの場所に相当するか推定する必要がある. 単 体のAPだと解が複数発生するため、複数のAPを使 って解を特定する. 図-5に概要図を示す. 基地局 から等高線のように描かれている円は各APからの

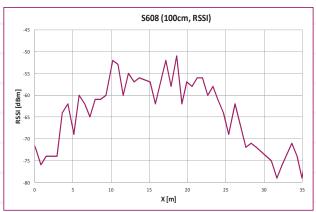


図-4 A-A 断面矢視の電界強度

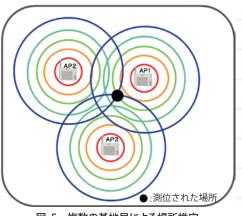


図-5 複数の基地局による場所推定

同じ受信強度の場所を示す. 複数のAPから電波が 放射され、携帯端末の位置で受信された各基地局の 受信強度同士が交わる交点に携帯端末がいると推定 することができる.

しかし,無線LANの電波の反射は窓の外の移動 体(自動車など)にも影響を受けるため、同じ場所で も電波強度がバラつく、また、携帯端末に搭載され

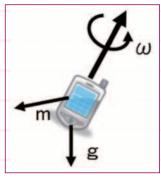


図-6 携帯端末の状態量

ているアンテナも指向性があるため、携帯端末の固 定場所によっても電波強度が変化する. このような 変動が測位誤差として表れるため、一般的にカルマ ンフィルタ等のフィルタを通しても測位精度は5m 以上とされている.

## ■ 高精度屋内測位技術

以上のように無線LAN単独での測位では測位精 度を5m以下にすることは難しい.しかし、屋内の 位置情報サービスを考えた場合、屋外と比較して人 が位置を認識する構造物が近いため、測位精度が悪 いと違和感がある. たとえばオフィスで人が認識し やすい測位精度を考えた場合, 最も身近な空間は自 席の机周辺である. 机の幅は1.5m程度であるから, 測位精度も同じ程度必要であると考えられる. そこ で、自律航法と無線LAN測位を組み合わせた技術<sup>3)</sup> の研究が進められている.

自律航法とは、携帯端末に実装されているジャイ ロセンサや加速度センサ等を利用して人の挙動を追 跡する技術である. 自律航法を行うためには, 実装 されている端末の姿勢を把握し、地面に対しその姿 勢の変化を捉え、それに歩数計などによる移動量を 加えることにより、移動ベクトルを推定する必要 がある. 図-6に携帯端末の姿勢を検出する状態量 の概要を示す、gは重力加速度、mは方位ベクトル、 ωは角速度ベクトルを示している. これら状態量か ら次状態の端末姿勢を推定し、その変化を捉えて移 動方向を推定する.

単体では精度が悪いが絶対位置が分かる無線LAN

測位技術と、単体では絶対位置および移動方向が分 からないが,単位時間当たりの移動履歴の推定精度 が高い自律航法をうまく組み合わせることで、3m 以下の高精度測位が実現されている。 将来的には 1m以下の測位精度も期待されている.

#### ■ 今後のICT

2011年は日本にとって未曽有の大災害に見舞わ れた年であった. 人々はこの自然の脅威に翻弄され 叩きのめされ、窮地に立たされた、しかし、人々は 途方に暮れるのではなく、まず周囲の人と小さなコ ミュニティを作り出し、この状況を打破するために 活動を開始した、コミュニティはコミュニティを呼 び、大きな力となった、その力は世界中の人々に対 するメッセージとなり、多くの支援を得るに至った. これらの多くに現在のICTが絡んでいる. 便利な技 術から、人と人をつなぐ温かい技術へ我々 ICT に関 係する研究者は協力して支援していかなくてはなら ない.

測位技術も人と人をつなげる大切な技術である. 屋外や屋内、公共機関や徒歩などの状況変化に依存 しない測位技術の開発が急務である.

人々を救うICTへ. がんばれニッポン.

#### 参考文献

- 1) 川勝良章, 宇式一雅, 角田忠信, 長谷川尚己, 藤野信次: 周辺機 器連携により多様なユーザ支援を可能とするシステムの開発 と評価, M-019, FIT2011 (2011).
- 2) Luo, X., OBrien, W. J. and Julien, C. L.: Comparative Evaluation of Received Signal-strength Index (rssi) based Indoor Localization Techniques for Construction Jobsites, Vol.25, No.2, pp.355-363 (2011).
- 3) Evennou, F. and Marx, F.: Advanced Integration of WiFi and Inertial Navigation Systems for Indoor Mobile Positioning, Hindawi Publishing Corporation EURASIP Journal on Applied Signal Processing Vol.2006, Article ID 86706, pp.1-
- 4) 土屋 淳, 辻 宏道: GPS測量の基礎:日本測量協会, pp.98-

(2011年12月31日受付)

■ 森信一郎(正会員) mori.shinichiro@jp.fujitsu.com 1987 年関西大学工学部卒業. 同年富士通(株)入社. 博士(情報学). 2010 年 DICOMO シンポジウム 最優秀論文賞/最優秀発表賞など受 賞. 高精度測位技術に関する研究に従事.