

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載
 【部門区分】第 6 部門第 2 区分
 【発行日】平成 29 年 7 月 27 日 (2017.7.27)

【公開番号】特開 2016-45445 (P2016-45445A)
 【公開日】平成 28 年 4 月 4 日 (2016.4.4)
 【年通号数】公開・登録公報 2016-020
 【出願番号】特願 2014-171393 (P2014-171393)
 【国際特許分類】

G 0 9 G 5/00 (2006.01)

H 0 4 N 21/431 (2011.01)

【 F I 】

G 0 9 G 5/00 5 1 0 V

G 0 9 G 5/00 X

G 0 9 G 5/00 5 5 0 D

H 0 4 N 21/431

【手続補正書】
 【提出日】平成 29 年 6 月 16 日 (2017.6.16)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 9 9
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【 0 0 9 9 】

また、垂直接続構成では、基準映像表示装置（マスター装置）の位置によって、水平接続ケーブルの位置が変わる。具体的には、垂直接続構成では、基準映像表示装置（マスター装置）の位置が、左上端部 L T、右上端部 R T、左下端部 L B および右下端部 R B のいずれかであるかによって、水平接続ケーブルの位置が変わる。

【手続補正 2】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 1 9 0
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【 0 1 9 0 】

以下においては、 CT/Vm で表現される式の剰余を、「MC」と定義する。ここで、一例として、 CT が 0 であり、 Vm が 3 であるとする。この場合、MC は、 $0/3$ より、0 である。すなわち、MC は、 $0/3$ という割り算の余りに相当する 0 である。また、他の例として、 CT が 5 であり、 Vm が 4 であるとする。この場合、MC は、 $5/4$ より、1 である。すなわち、MC は、 $5/4$ という割り算の余りに相当する 1 である。

【手続補正 3】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 2 4 8
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【 0 2 4 8 】

ステップ S 3 1 3 では、通信状態切替処理 S T が行われる。通信状態切替処理 S T では、制御部 2 0 は、通信処理部 3 3 の状態を、上流方向転送停止状態に設定する。前述したように、上流方向転送停止状態の通信処理部 3 3 は、出力端子 3 5 b が受信したデータを、制御部 2 0 のみへ送信し、入力端子 3 5 a へ送信しない。また、上流方向転送停止状態

の通信処理部 3 3 は、入力端子 3 5 a が受信したデータ（信号）を、出力端子 3 5 b へ送信（転送）する。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 2 9 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 2 9 2】

次に、前提 F 2 における識別アドレスの算出手順について説明する。前提 F 2 では、識別用設定規則が水平設定規則であるため、図 1 4 のステップ S 2 3 1 , S 2 3 2 A の順で処理が行われる。ステップ S 2 3 2 A の算出処理 N 1 では、算出部 2 1 が、式 (9) に前提 F 2 における各値 ($fADa = 32$, $HL = 2$, $VL = 2$, $Hm = 4$) を代入した式、すなわち、 $(32 - 1) + 2 + (2 - 1) \times 4 = 37$ により、最終アドレス fAD を、37 として算出する。

【手続補正 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 3 0 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 3 0 2】

前提 F 4 では、1 2 台の映像表示装置 1 0 0 が、図 9 のように行列 M X としての 3 行 4 列の行列状に配置されている。また、前提 F 4 では、算出対象スレーブ装置は、映像表示装置 1 0 0 - 1 0 である。また、前提 F 4 では、C T は 9 である。また、前提 F 4 では、水平数 Hm は 4 であり、垂直数 Vm は 3 である。また、前提 F 4 では、マスター装置の位置が左上端部 L T である。したがって、図 1 3 (a) のように、水平隣接方向は + H 方向であり、垂直隣接方向は + V 方向である。また、前提 F 4 では、ケーブル接続構成が垂直接続構成である。また、前提 F 4 では、識別用設定規則が水平設定規則である。また、前提 F 4 では、起点最終アドレス $fADa$ は、32 である。また、前提 F 4 では、起点部分アドレス $pADa$ は、「192 . 168 . 100」である。

【手続補正 6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 3 1 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 3 1 4】

次に、前提 F 5 における識別アドレスの算出手順について説明する。前提 F 5 では、識別用設定規則が水平設定規則であるため、図 1 4 のステップ S 2 3 1 , S 2 3 2 A の順で処理が行われる。ステップ S 2 3 2 A の算出処理 N 1 では、算出部 2 1 が、式 (9) に前提 F 5 における各値 ($fADa = 32$, $HL = 3$, $VL = 1$, $Hm = 4$) を代入した式、すなわち、 $(32 - 1) + 3 + (1 - 1) \times 4 = 34$ により、最終アドレス fAD を、34 として算出する。