

【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 09 G 5/00 (2006.01)

H 04 N 21/431 (2011.01)

【F I】

G 09 G 5/00 5 1 0 V

G 09 G 5/00 X

G 09 G 5/00 5 5 0 D

H 04 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】0099

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0099】

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LT、右上端部RT、左下端部LBおよび右下端部RB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】0190

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0190】

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】0248

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0248】

ステップS313では、通信状態切替処理STが行われる。通信状態切替処理STでは、制御部20は、通信処理部33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33は、出力端子35bが受信したデータを、制御部20のみへ送信し、入力端子35aへ送信しない。また、上流方向転送停止状態

の通信処理部 33 は、入力端子 35a が受信したデータ（信号）を、出力端子 35b 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】0292

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0292】

次に、前提 F2 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 F2 では、識別用設定規則が水平設定規則であるため、図 14 のステップ S231, S232A の順で処理が行われる。ステップ S232A の算出処理 N1 では、算出部 21 が、式 (9) に前提 F2 における各値 ($f_{ADA} = 32$, $HL = 2$, $VL = 2$, $Hm = 4$) 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 f_{AD} 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】0302

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0302】

前提 F4 では、12 台の映像表示装置 100 が、図 9 のように行列 MX としての 3 行 4 列の行列状に配置されている。また、前提 F4 では、算出対象スレーブ装置は、映像表示装置 100-10 である。また、前提 F4 では、CT は 9 である。また、前提 F4 では、水平数 Hm は 4 であり、垂直数 Vm は 3 である。また、前提 F4 では、マスター装置の位置が左上端部 LT である。したがって、図 13 (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 F4 では、ケーブル接続構成が垂直接続構成である。また、前提 F4 では、識別用設定規則が水平設定規則である。また、前提 F4 では、起点最終アドレス f_{ADA} は、32 である。また、前提 F4 では、起点部分アドレス p_{ADA} 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】0314

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0314】

次に、前提 F5 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 F5 では、識別用設定規則が水平設定規則であるため、図 14 のステップ S231, S232A の順で処理が行われる。ステップ S232A の算出処理 N1 では、算出部 21 が、式 (9) に前提 F5 における各値 ($f_{ADA} = 32$, $HL = 3$, $VL = 1$, $Hm = 4$) 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 f_{AD} を、34 として算出する。