

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号

特許第5458786号
(P5458786)

(45) 発行日 平成26年4月2日 (2014.4.2)

(24) 登録日 平成26年1月24日 (2014.1.24)

(51) Int. Cl.

F I

G O 1 S 19/14 (2010.01)

G O 1 S 19/14

G O 1 S 19/35 (2010.01)

G O 1 S 19/35

G O 1 C 21/28 (2006.01)

G O 1 C 21/00

D

G O 4 G 5/00 (2013.01)

G O 4 G 5/00

J

請求項の数 5 (全 20 頁)

(21) 出願番号 特願2009-235998 (P2009-235998)
 (22) 出願日 平成21年10月13日 (2009.10.13)
 (65) 公開番号 特開2011-85396 (P2011-85396A)
 (43) 公開日 平成23年4月28日 (2011.4.28)
 審査請求日 平成23年9月22日 (2011.9.22)

(73) 特許権者 000002369
 セイコーエプソン株式会社
 東京都新宿区西新宿2丁目4番1号
 (74) 代理人 100095728
 弁理士 上柳 雅誉
 (74) 代理人 100107261
 弁理士 須澤 修
 (74) 代理人 100127661
 弁理士 宮坂 一彦
 (72) 発明者 秋山 利一
 長野県諏訪市大和3丁目3番5号 セイコーエプソン株式会社内
 (72) 発明者 前澤 秀和
 長野県諏訪市大和3丁目3番5号 セイコーエプソン株式会社内

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 電子機器

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

測位衛星から発信される衛星信号を受信して位置を算出する位置算出回路と、前記位置算出回路の動作を制御するホスト装置とを備えた電子機器において、

前記位置算出回路は、

外部から読み取り可能な記憶部と、

前記衛星信号に基づいて得られる位置情報と時刻情報とを含む複数種類の情報を前記記憶部に記憶させる記憶制御部と、を備え、

前記ホスト装置は、

前記複数種類の情報のうち、取得対象の情報を選択する選択信号を生成して前記位置算出回路に出力する選択信号出力部を備えており、

前記位置算出回路は、

受信中の前記衛星信号に基づいて得られる前記複数種類の情報の中から、前記選択信号に基づいて選択された前記取得対象の情報である取得情報が得られた場合には、当該取得情報の前記記憶部への記憶と、前記ホスト装置に対して前記取得情報が得られた旨の通知信号の出力と、を実行し、

前記ホスト装置は、

前記選択信号を前記位置算出回路に出力した後にスリープモードに移行し、前記通知信号が入力された場合には、起動モードに復帰する

ことを特徴とする電子機器。

10

20

【請求項 2】

請求項 1 に記載の電子機器において、
前記ホスト装置は、
前記通知信号が入力された場合には、前記取得情報を前記記憶部から読み出すことを特徴とする電子機器。

【請求項 3】

請求項 1 又は 2 に記載の電子機器において、
前記選択信号に基づいて選択される取得情報は、
前記時刻情報、前記位置情報、移動速度情報、移動方向情報または衛星情報のいずれか 1 つ、あるいは 2 以上であることを特徴とする電子機器。

10

【請求項 4】

請求項 1 乃至 3 のいずれかに記載の電子機器において、
時刻を計時する計時部をさらに備え、
前記ホスト装置の前記選択信号出力部は、前記時刻情報を前記取得情報として選択する選択信号を出力し、
前記ホスト装置は、前記取得情報である前記時刻情報を用いて、前記計時部によって計時されている時刻の時刻誤差を修正することを特徴とする電子機器。

【請求項 5】

請求項 1 乃至 3 のいずれかに記載の電子機器において、
時刻を計時する計時部をさらに備え、
前記ホスト装置の前記選択信号出力部は、前記時刻情報と前記位置情報とを前記取得情報として選択する選択信号を出力し、
前記ホスト装置は、前記取得情報である前記位置情報と前記時刻情報とを用いて、前記計時部によって計時されている時刻の時差を含む時刻誤差を修正することを特徴とする電子機器。

20

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、測位衛星から発信される衛星信号を受信して位置を算出する位置算出回路が実行する実行方法等に関する。

30

【背景技術】

【0002】

測位用信号を利用した測位システムとしては、GPS (Global Positioning System) が広く知られており、携帯型電話機やカーナビゲーション装置等に内蔵された位置算出回路に利用されている。位置算出回路は、複数の GPS 衛星の位置や各 GPS 衛星から位置算出回路までの擬似距離等の情報に基づいて位置算出回路の位置を示す 3 次元の座標値と時計誤差とを求める位置算出処理を行う。

【0003】

このような位置算出回路の普及が進展している中、位置算出回路の利用態様が広がってきており、ユーザーに位置を示すことを主目的とする製品（電子機器）以外の製品（電子機器）へ搭載されるケースが増えてきている。例えば、デジタルカメラに位置算出回路を搭載し、撮影画像に対応付けて撮影地点を記録するものが知られている。位置算出回路を搭載した電子機器には、当該電子機器全体を制御するプロセッサがあるのが通常である。そして、位置算出回路から電子機器のプロセッサへの位置データの受け渡しは、位置算出回路が位置を算出する都度、或いは、所定の時間間隔（例えば 1 秒間隔）で行うのが一般的である。

40

【0004】

しかし、位置データの出力の時間間隔が短いと、プロセッサ側にとっては頻繁に割り込み処理を行わなければならない、処理負荷が増大するという問題が生じていた。この問題を解決するための技術として、特許文献 1 には、位置算出回路からの位置データの出力の

50

時間間隔を長く設定する技術が開示されている。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0005】

【特許文献1】特開2007-156856号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0006】

従来の位置算出回路は、上述したように、電子機器のプロセッサに対して能動的に位置データの提供を行うように構成されているのが一般的である。これは、逆の言い方をすると、電子機器のプロセッサは、位置算出回路から受動的に位置データを取得していたことを意味する。従って、例えば、電子機器のプロセッサは、位置データが必要なタイミングであっても、そのタイミングで位置算出回路から位置データが入力されるとは限らず、位置算出回路からの最新の位置データの入力を待たなければならない、といったデータの取得に関する制約があった。同様に、位置算出回路は、位置を算出するのみならず、時刻や移動速度等の各種の情報を算出することが可能であるが、電子機器のプロセッサ側にとっては、これらのデータの取得に関しても同様の問題があった。

【0007】

また、位置算出回路は、位置算出計算を行うことにより、位置データばかりでなく、例えば時刻データといった位置データ以外のデータも取得可能に構成されている場合がある。この場合、特許文献1の技術では、位置算出回路が複数種類のデータを取得する都度、電子機器のプロセッサに対して通信割り込みを行ってデータを提供する必要がある。従って、位置算出回路からのデータ出力の時間間隔を長く設定したとしても、1回の位置算出当たりの通信負荷が減ることにはならないため、消費電力の削減の面では不十分であった。

【0008】

本発明は、上述した課題に鑑みて為されたものであり、その第1の目的は、位置算出回路からの情報取得の利便性を向上し得る手法を提案することにある。また、第2の目的は、位置算出回路からの情報取得に係る消費電力を削減することにある。

【課題を解決するための手段】

【0009】

以上の課題を解決するための第1の形態は、測位衛星から発信される衛星信号を受信して位置を算出する位置算出回路が実行する実行方法であって、前記位置算出回路は外部から読み取り可能な記憶部を有し、前記衛星信号から得られる情報の中から取得する情報である取得情報を選択する選択信号を外部から入力することと、前記選択信号に基づいて前記取得情報を選択することと、受信中の前記衛星信号から前記選択された前記取得情報が得られると、当該取得情報を前記記憶部に記憶し、且つ、当該取得情報が得られた旨の通知信号を出力することと、を含む実行方法である。

【0010】

この第1の形態によれば、衛星信号から得られる情報の中から取得情報を選択する選択信号を外部から入力する。そして、入力した選択信号に基づいて取得情報を選択し、受信中の衛星信号から選択された取得情報が得られると、当該取得情報を、位置算出回路が具備する外部から読み取り可能な記憶部に記憶し、且つ、当該取得情報が得られた旨の通知信号を出力する。取得情報が記憶される記憶部は外部から読み取り可能であるため、通知信号が出力された後は、外部から任意のタイミングで取得情報を読み出すことができる。また、外部入力した選択信号に基づいて取得情報を選択し、取得情報が得られた旨の通知信号を出力するようにしたことで、取得情報が得られるまでの間の無駄な通信を省略することが可能となり、位置算出回路からの情報取得に係る消費電力を削減することができる。

【0011】

また、第2の形態として、第1の形態の実行方法であって、前記衛星信号から得られる情報には、時刻情報があり、前記取得情報が前記時刻情報の場合で且つ、受信中の前記衛星信号から前記時刻情報が得られた場合に、当該時刻情報に同期した所定時間間隔で周期信号を外部に出力すること、を更に含む実行方法を構成してもよい。

【0012】

この第2の形態によれば、取得情報が時刻情報の場合で且つ、受信中の衛星信号から時刻情報が得られた場合に、当該時刻情報に同期した所定時間間隔で周期信号が外部に出力される。このため、例えば、位置算出回路と計時部とを有する電子機器においては、位置算出回路が出力する当該周期信号に従って、計時部が計時している時刻を正確に修正することが可能となる。

10

【0013】

また、第3の形態として、第1又は第2の形態の実行方法であって、前記衛星信号から得られる情報には、時刻情報と位置情報とがあり、前記取得情報が前記位置情報の場合に、前記衛星信号から前記時刻情報を求めて擬似距離を算出することで位置を算出する位置算出処理を実行することと、前記位置算出処理により算出された位置を示す位置情報と前記位置算出処理の実行過程で求められた時刻情報とを前記記憶部に記憶することと、を含む実行方法を構成してもよい。

【0014】

この第3の形態によれば、取得情報が位置情報の場合に、衛星信号から時刻情報を求めて擬似距離を算出することで位置を算出する位置算出処理を実行する。そして、位置算出処理により算出された位置を示す位置情報と位置算出処理の実行過程で求められた時刻情報とを記憶部に記憶する。これにより、外部から位置情報に加えて時刻情報を取得することが可能となる。

20

【0015】

また、第4の形態として、測位衛星から発信される衛星信号を受信して位置を算出する位置算出回路であって、外部から読み取り可能な記憶部と、前記衛星信号から得られる情報の中から取得する情報である取得情報を選択する選択信号を外部から入力して、前記取得情報を選択する選択部と、受信中の前記衛星信号から前記取得情報が得られると、当該取得情報を前記記憶部に記憶させる記憶制御部と、を備えた位置算出回路を構成してもよい。

30

【0016】

この第4の形態によれば、位置算出回路の選択部は、衛星信号から得られる情報の中から取得情報を選択する選択信号を外部から入力して、取得情報を選択する。そして、記憶制御部は、受信中の衛星信号から選択された取得情報が得られると、当該取得情報を外部から読み取り可能な記憶部に記憶させる。取得情報が得られると、当該取得情報が外部から読み取り可能な記憶部に記憶されるため、外部からの取得情報の読み出しが何時でも可能となる。

【0017】

第5の形態は、第4の形態の位置算出回路の動作を制御する動作制御方法であって、前記選択信号を前記位置算出回路に出力することと、前記取得情報が前記記憶部に記憶されているか否かを判定することと、前記取得情報が前記記憶部に記憶されている場合に、前記取得情報を前記記憶部から読み出すことと、を含む動作制御方法である。

40

【0018】

また、第6の形態として、第4の形態の位置算出回路の動作を制御するホスト装置であって、ユーザーの選択操作に基づいて前記選択信号を生成して前記位置算出回路に出力する選択信号出力部と、前記取得情報が前記記憶部に記憶されているか否かを判定する判定部と、前記判定部により記憶されていると判定された場合に、前記取得情報を前記記憶部から読み出す読出部と、を備えたホスト装置を構成してもよい。

【0019】

この第5又は第6の形態によれば、選択信号を位置算出回路に出力する。そして、取得

50

情報が記憶部に記憶されているか否かを判定し、取得情報が記憶部に記憶されている場合に、取得情報を記憶部から読み出す。これにより、第1の形態と同様の効果が発揮される。特に、第6の形態では、時間の制約を受けずに、ユーザーが必要とする情報を、ホスト装置が任意のタイミングで位置算出回路から取得することが可能となる。

【0020】

また、第7の形態として、第6の形態のホスト装置と、前記ホスト装置とデータバスを介してデータ入出力可能な第4の形態の位置算出回路と、を具備し、前記ホスト装置が、データ入出力を行う回路を選択する回路選択信号を前記位置算出回路に出力して、前記ホスト装置が前記位置算出回路の前記記憶部から前記取得情報を読み出す電子機器を構成してもよい。

10

【0021】

この第7の形態によれば、ホスト装置により、データ入出力を行う回路を選択する回路選択信号が位置算出回路に出力される。そして、ホスト装置により、位置算出回路の記憶部から取得情報が読み出される。

【0022】

また、第8の形態として、第4の形態の位置算出回路と、第6の形態のホスト装置と、時刻を計時する計時部と、を具備する電子機器であって、前記衛星信号から得られる情報には、時刻情報と位置情報とがあり、前記ホスト装置の前記選択信号出力部は、前記時刻情報と前記位置情報とを前記取得情報として選択する選択信号を出力し、前記ホスト装置は、前記読出部により読み出された前記取得情報である前記位置情報と前記時刻情報とを用いて、前記計時部によって計時されている時刻の時差を含む時刻誤差を修正する時刻修正部を更に備えた電子機器を構成してもよい。

20

【0023】

この第8の形態によれば、ホスト装置の選択信号出力部により、時刻情報と位置情報とを取得情報として選択する選択信号が出力される。そして、読出部により読み出された取得情報である位置情報と時刻情報とを用いて、計時部によって計時されている時刻の時差を含む時刻誤差が修正される。ここで、時差とは、ある地域の標準時と、他の地域の標準時との差を意味する。位置情報を取得し、当該位置情報で表される位置における時差を参照することで、時差修正も含めた時刻修正を行うことができる。

【0024】

30

また、第9の形態として、第4の形態の位置算出回路と、第6の形態のホスト装置と、を具備し、前記位置算出回路は、前記衛星信号から前記取得情報が得られた場合に、当該取得情報が得られた旨の通知信号を前記ホスト装置に通知する取得通知部を更に備え、前記ホスト装置は、前記通知信号の入力を検知する通知検知部と、前記選択信号を前記位置算出回路に出力した後にスリープモードに移行し、前記通知検知部の検知に応じて起動モードに復帰するモード移行制御部と、を更に備えた、電子機器を構成してもよい。

【0025】

この第9の形態によれば、衛星信号から取得情報が得られた場合に、当該取得情報が得られた旨の通知信号がホスト装置に通知される。一方、ホスト装置は、選択信号を位置算出回路に出力した後にスリープモードに移行し、通知信号の入力検知に応じて起動モードに復帰する。選択信号を位置算出回路に出力した後は、位置算出回路から通知信号を受け取るまでスリープモードに移行することで、消費電力を一層削減することができる。

40

【図面の簡単な説明】

【0026】

【図1】腕時計の概略構成図。

【図2】腕時計の機能構成を示すブロック図。

【図3】GPS位置算出部のフラッシュROMのデータ構成の一例を示す図。

【図4】記憶部のデータ構成の一例を示す図。

【図5】更新フラグデータのデータ構成の一例を示す図。

【図6】腕時計のフラッシュROMのデータ構成の一例を示す図。

50

【図 7】時差データのデータ構成の一例を示す図。

【図 8】メイン処理の流れを示すフローチャート。

【図 9】時刻修正モード処理及び時刻修正用 G P S 処理の流れを示すフローチャート。

【図 10】時刻修正モード処理及び時刻修正用 G P S 処理の流れを示すフローチャート。

【図 11】時差修正モード処理及び時差修正用 G P S 処理の流れを示すフローチャート。

【図 12】時刻修正モード処理及び時刻修正用 G P S 処理の変形例を示すフローチャート

。

【発明を実施するための形態】

【 0 0 2 7 】

以下、図面を参照して、本発明の好適な実施形態について説明する。以下では、本発明を電子機器の一種である腕時計に適用した場合について説明する。尚、本発明を適用可能な実施形態が以下説明する実施形態に限定されるわけではないことは勿論である。

10

【 0 0 2 8 】

1. 外観構成

図 1 は、本実施形態における腕時計 1 の外観構成を示す図である。腕時計 1 は、ユーザーが腕に装着して使用する電子機器であり、時刻を計時する時計としての本来的な機能を発揮する他、G P S (Global Positioning System) 衛星から受信した G P S 衛星信号に基づいて位置算出を行う G P S 位置算出回路 2 を内蔵しており、腕時計 1 の位置を算出・出力する機能を有している。腕時計 1 は、時刻を針で示すアナログ形式の針時計部を有しているが、ディスプレイ 6 にデジタル形式で表示することも可能である。また、ディスプレイ 6 に、腕時計 1 の位置を表示する。

20

【 0 0 2 9 】

詳細には、腕時計 1 には、G P S 衛星から G P S 衛星信号を受信する G P S アンテナ 1 5 と、G P S 位置算出部 2 0 としての G P S 位置算出回路 2 とが内蔵されている。また、腕時計 1 は、ケース 3 の内部に配置されたアナログ時計部 4 と、表示部 6 0 としてのディスプレイ 6 と、入力部 5 0 としてのボタンスイッチ 5 と、ユーザーが腕に巻き付けて装着するためのバンド 7 とを備えて構成される。

【 0 0 3 0 】

2. 機能構成

図 2 は、腕時計 1 の機能構成を示す図である。腕時計 1 は、ホスト C P U (Central Processing Unit) 1 0 と、G P S アンテナ 1 5 と、G P S 位置算出部 2 0 と、R A M (Random Access Memory) 3 0 と、フラッシュ R O M (Read Only Memory) 4 0 と、入力部 5 0 と、表示部 6 0 と、アナログ時計部 4 に含まれる運針制御部 7 0 と、計時部 8 0 と、電源装置 9 0 とを備えて構成される。

30

【 0 0 3 1 】

ホスト C P U 1 0 は、フラッシュ R O M 4 0 に記憶されているシステムプログラム等の各種プログラムに従って腕時計 1 の各部を統括的に制御するプロセッサであり、ホスト装置として機能する。本実施形態において、ホスト C P U 1 0 は、G P S 位置算出部 2 0 が G P S 衛星信号に基づいて取得或いは算出した時刻データや位置データ等を用いて、ユーザーの指示操作に従って、時刻修正処理及び時差修正処理を行う。

40

【 0 0 3 2 】

ホスト C P U 1 0 は、データバス 9 5 を介して G P S 位置算出部 2 0 及び R A M 3 0 と接続されており、G P S 位置算出部 2 0 及び R A M 3 0 は、ホスト C P U 1 0 がデータバス 9 5 を介してデータの入出力を行うための周辺回路を構成している。ホスト C P U 1 0 は、回路選択信号の一種であるチップセレクト (c s (chip select)) 信号を出力することで、データバス 9 5 を介してデータの入出力を行う周辺回路を、G P S 位置算出部 2 0 及び R A M 3 0 の何れかに選択的に切り替える。

【 0 0 3 3 】

G P S アンテナ 1 5 は、G P S 衛星から送信されている G P S 衛星信号を含む R F (Radio Frequency) 信号を受信するアンテナである。尚、G P S 衛星信号は、P R N コード

50

であるC/Aコードによってスペクトラム変調された信号であり、1.57542 [GHz]を搬送波周波数とするL1帯の搬送波に重畳されている。

【0034】

GPS位置算出部20は、衛星位置算出システム的一种であるGPSを利用して、位置データや時刻データ等の各種データの取得・算出を行う周辺回路の1つであり、GPS受信機に相当する機能ブロックである。GPS位置算出部20は、GPS衛星信号処理部21と、PPS(Pulse Per Second)信号発生部23と、フラッシュROM25と、RAM27と、記憶部29とを備えて構成される。GPS位置算出部20は、図1のGPS位置算出回路2に相当する。

【0035】

10

GPS衛星信号処理部21は、GPSアンテナ15により受信されたGPS衛星信号を処理して位置算出を行う回路部であり、RF受信回路部やベースバンド処理回路部等の信号処理回路の他、これらの回路を制御するためのプロセッサ等を備えて構成される。

【0036】

PPS信号発生部23は、ホストCPU10が、計時部80の時刻を補正するための周期信号を発信する発信回路である。PPS信号は、GPS位置算出部20がGPS衛星信号に基づいて取得・算出した時刻データに同期したパルス信号であり、所定時間間隔で周期的に発信される周期信号である。具体的には、秒が更新されるタイミングでパルスが発生する。ホストCPU10は、PPS信号発生部23により発信されるPPS信号と、記憶部29から読み出した時刻データ291とに基づいて、PPS信号のパルスのタイミングに計時部80の秒更新のタイミングを合わせる。これにより、正確な秒のタイミングで時刻を修正することができる。

20

【0037】

後述するZ-COUNTを用いる時刻修正処理では、例えば、20msec以下の精度での時刻の修正が可能である。一方、後述する時差修正処理では、位置算出計算により算出された時計誤差を用いることで、例えば、1nsec以下の精度での時刻の修正が可能である。

【0038】

フラッシュROM25は、読み取り及び消去/書き込みが可能な不揮発性の記憶装置であり、GPS衛星信号処理部21がGPS位置算出部20の各部を制御するためのシステムプログラム等の各種プログラムや各種データを記憶している。

30

【0039】

RAM27は、読み書き可能な揮発性の記憶装置であり、GPS衛星信号処理部21により実行されるシステムプログラム、各種処理プログラム、各種処理の処理中データ、処理結果などを一時的に記憶するワークエリアを形成している。

【0040】

記憶部29は、GPS衛星信号処理部21による演算や実行状態を保持する外部読み取り可能な記憶装置であり、例えばレジスタ等のメモリ回路によって実現される。記憶部29には、GPS衛星信号処理部21がGPS衛星信号を復調することで取得したデータや、位置算出計算や移動速度・移動方向計算等を行うことで取得した各種データが記憶される。

40

【0041】

周辺回路の1つであるRAM30は、ホストCPU10により実行されるシステムプログラム、各種処理プログラム、各種処理の処理中データ、処理結果などを一時的に記憶するワークエリアを形成している。

【0042】

フラッシュROM40は、ホストCPU10が腕時計1を制御するためのシステムプログラムや、各種機能を実現するための各種プログラムやデータを記憶した記憶装置である。

【0043】

50

入力部 50 は、例えばボタンスイッチ等により構成される入力装置であり、押下されたボタンの信号をホスト CPU 10 に出力する。この入力部 50 からの操作入力により、モードの選択や、位置算出要求等の各種指示入力が行なわれる。入力部 50 は、図 1 のボタンスイッチ 5 に相当する。

【 0044 】

表示部 60 は、LCD (Liquid Crystal Display) 等により構成され、ホスト CPU 10 から入力される表示信号に基づいた各種表示を行う表示装置である。表示部 60 には、計時部 80 で計時されている現在時刻や位置情報等が表示される。表示部 60 は、図 1 のディスプレイ 6 に相当する。

【 0045 】

運針制御部 70 は、アナログ時計部 4 の時計針を駆動制御する制御装置である。運針制御部 70 は、ホスト CPU 10 からの制御信号に基づいて、時計針、分針及び秒針の動きを制御する。本実施形態では、ホスト CPU 10 が時刻修正処理及び時差修正処理を行うことで修正された時刻を時計針が指し示すように運針修正制御を行う。

【 0046 】

計時部 80 は、ホスト CPU 10 の制御に従って時刻を計時する計時回路であり、時刻をホスト CPU 10 に出力する。

【 0047 】

電源装置 90 は、腕時計 1 を構成する各機能部に駆動用の電力を供給する電力供給装置である。

【 0048 】

3. データ構成

図 3 は、GPS 位置算出部 20 のフラッシュ ROM 25 に格納されたデータの一例を示す図である。フラッシュ ROM 25 には、GPS 衛星信号処理部 21 により読み出され、時刻修正用 GPS 処理 (図 9 及び図 10 参照) として実行される時刻修正用 GPS 処理プログラム 251 と、時差修正用 GPS 処理 (図 11 参照) として実行される時差修正用 GPS 処理プログラム 253 とが記憶されている。

【 0049 】

図 4 は、GPS 位置算出部 20 の記憶部 29 に格納されるデータの一例を示す図である。記憶部 29 には、時刻データ 291 と、位置データ 292 と、移動速度データ 293 と、移動方向データ 294 と、衛星データ 295 と、更新フラグデータ 296 と、更新通知設定データ 297 とが格納される。

【 0050 】

時刻データ 291 は、GPS 衛星信号に基づいてホスト CPU 10 が取得する時刻のデータである。この時刻データ 291 は、時刻修正処理では、GPS 衛星信号を復調することで得られる。GPS 衛星は、時刻情報を航法メッセージ中の Z - COUNT に含めて 6 秒毎に送信している。そのため、GPS 衛星信号を復調して航法メッセージを取得することで、時刻情報を取得することができる。

【 0051 】

また、時差修正処理では、GPS 衛星信号を復調することで得られる航法メッセージを用いて算出された衛星データ 295 と時刻データ 291 とを用いて、GPS 衛星と腕時計 1 間の擬似距離が算出され、この擬似距離を用いた位置算出計算が行われる。位置算出計算では、腕時計 1 の位置を示す 3 次元の座標値と時計誤差とを未知数とする計算が行われ、算出された位置情報 (座標値) が位置データ 292 として記憶される。また、算出された時計誤差を用いて正確な時刻情報が取得され、時刻データ 291 として記憶される。

【 0052 】

移動速度データ 293 及び移動方向データ 294 は、GPS 衛星信号のドップラー周波数の時間変化等を利用した公知の手法に基づく計算を行うことで得られる腕時計 1 の移動速度及び移動方向のデータが記憶される。尚、これらの計算は従来公知であるため、詳細な説明を省略する。

10

20

30

40

50

【 0 0 5 3 】

衛星データ 2 9 5 は、各 G P S 衛星の位置や移動速度、移動方向といった G P S 衛星に関するデータであり、G P S 衛星信号を復調することで得られる航法メッセージ等に基づいて算出される。

【 0 0 5 4 】

更新フラグデータ 2 9 6 は、記憶部 2 9 に記憶された各種のデータが更新されたか否かを示すデータであり、そのデータ構成例を図 5 に示す。更新フラグデータ 2 9 6 には、時刻データ 2 9 1 の更新フラグ 2 9 6 1 と、位置データ 2 9 2 の更新フラグ 2 9 6 2 と、移動速度データ 2 9 3 の更新フラグ 2 9 6 3 と、移動方向データ 2 9 4 の更新フラグ 2 9 6 4 と、衛星データ 2 9 5 の更新フラグ 2 9 6 5 とがある。それぞれの更新フラグは、対応するデータが更新（新たに記憶）された場合に「O N」に設定され、対応するデータがホスト C P U 1 0 により記憶部 2 9 から読み出された場合に「O F F」に設定される。

10

【 0 0 5 5 】

更新通知設定データ 2 9 7 は、時刻データ 2 9 1 ～衛星データ 2 9 5 のうち、ホスト C P U 1 0 への通知対象とするデータ（以下、「通知対象データ」と称す。）の種別を示している。通知対象データの種別は、ホスト C P U 1 0 から G P S 位置算出部 2 0 に対して出力される種別選択信号に基づいて設定・更新される。種別選択信号には、ホスト C P U 1 0 が取得対象とするデータ（以下、「取得対象データ」と称す。）の種別が含まれる。

【 0 0 5 6 】

図 6 は、フラッシュ R O M 4 0 に格納されたデータの一例を示す図である。フラッシュ R O M 4 0 には、ホスト C P U 1 0 により読み出され、メイン処理（図 8 参照）として実行されるメインプログラム 4 0 1 と、時差データ 4 0 5 とが記憶されている。また、メインプログラム 4 0 1 には、時刻修正モード処理（図 9 及び図 1 0 参照）として実行される時刻修正モード処理プログラム 4 0 2 と、時差修正モード処理（図 1 1 参照）として実行される時差修正モード処理プログラム 4 0 3 とがサブルーチンとして含まれている。これらの処理については、フローチャートを用いて詳細に後述する。

20

【 0 0 5 7 】

図 7 は、時差データ 4 0 5 のデータ構成の一例を示す図である。時差データ 4 0 5 には、複数の地域 4 0 5 1 と、当該地域の範囲を座標値で表した座標範囲 4 0 5 3 と、当該地域の世界標準時からの時差 4 0 5 5 とが対応付けて記憶されている。ホスト C P U 1 0 は、時差修正処理において、記憶部 2 9 から読み出した位置データ 2 9 2 が示す座標値が含まれる座標範囲 4 0 5 3 を判定することで、腕時計 1 が現在位置している地域 4 0 5 1 を特定する。そして、特定した地域 4 0 5 1 に対応する時差 4 0 5 5 を読み出して、読み出した時差 4 0 5 5 に基づいて時刻データ 2 9 1 を進める又は遅らせることで腕時計 1 の時差を修正する。

30

【 0 0 5 8 】

R A M 3 0 には、図 2 に示すように、設定している修正モードを示す設定修正モード 3 0 1 と、ホスト C P U 1 0 が取得対象として設定しているデータの種別を示す設定取得対象種別 3 0 3 と、腕時計 1 が最後に位置の算出を行ったときに、腕時計 1 が存在していた地域を示す最終存在地域 3 0 5 とが記憶される。

40

【 0 0 5 9 】

4 . 処理の流れ

図 8 は、フラッシュ R O M 4 0 に記憶されているメインプログラム 4 0 1 がホスト C P U 1 0 により読み出されて実行されることで、腕時計 1 において実行されるメイン処理の流れを示すフローチャートである。メイン処理は、電源装置 9 0 により電力の供給がなされている間、継続して実行される処理である。

【 0 0 6 0 】

まず、ホスト C P U 1 0 は、入力部 5 0 を介してユーザーにより時刻又は時差の修正指示操作がなされたか否かを判定し（ステップ A 1 ）、なされなかったと判定した場合は（ステップ A 1 ; N o ）、そのまま待機する。また、修正指示操作がなされたと判定した場

50

合は(ステップA1; Yes)、ホストCPU10は、ユーザーの選択操作に従って修正モードを設定し、RAM30の設定修正モード301を更新する(ステップA3)。

【0061】

ホストCPU10は、設定した修正モードが「時刻修正モード」とであると判定した場合は(ステップA5; 時刻修正モード)、時刻修正モードでGPS位置算出部20を起動させる(ステップA7)。すなわち、GPS位置算出部20を起動させ、GPS衛星信号処理部21にフラッシュROM25に記憶されている時刻修正用GPS処理プログラム251を実行させる。

【0062】

そして、ホストCPU10は、フラッシュROM40に記憶されている時刻修正モード処理プログラム402を読み出して実行することで、時刻修正モード処理を行う(ステップA9)。

【0063】

図9及び図10は、ホストCPU10が行う時刻修正モード処理及びGPS衛星信号処理部21が行う時刻修正用GPS処理の流れを示すフローチャートであり、2つの処理を並べて示している。

【0064】

先ず、ホストCPU10は、ホストCPU10が取得対象とするデータ(取得対象データ)の種別を「時刻」に設定し、RAM30の設定取得対象種別303を更新する(ステップB1)。そして、ホストCPU10は、設定した取得対象種別を含む種別選択信号をGPS位置算出部20に出力する(ステップB3)。そして、ホストCPU10は、スリープモードへと移行する(ステップB5)。

【0065】

スリープモードとは、ホストCPU10の回路の少なくとも一部に電源装置90からの電源の供給を行わずに、当該回路の一部の動作をストップするモードである。本実施形態では、後述する更新通知信号の監視を行う回路のみに電源の供給を行なっている。スリープモードに移行するのは、取得対象データが取得されるまでの間の電力消費を抑えるためである。

【0066】

GPS衛星信号処理部21は、ホストCPU10から入力した種別選択信号に含まれる取得対象種別に基づいて、記憶部29の更新通知設定データ297を更新する(ステップC1)。すなわち、ホストCPU10から入力した取得対象種別(ここでは「時刻」)を、ホストCPU10への更新通知を行うデータ(通知対象データ)の種別として更新通知設定データ297に設定・記憶させる。

【0067】

次いで、GPS衛星信号処理部21は、GPS衛星からGPS衛星信号の受信を開始し(ステップC3)、受信したGPS衛星信号の復調処理を行う(ステップC5)。そして、GPS衛星信号処理部21は、取得データがあるか否かを判定し(ステップC7)、取得データがないと判定した場合は(ステップC7; No)、ステップC5に戻る。

【0068】

また、取得データがあると判定した場合は(ステップC7; Yes)、GPS衛星信号処理部21は、各取得データについてループAの処理を実行する(ステップC9~C17)。ループAの処理では、GPS衛星信号処理部21は、当該取得データは通知対象データであるか否かを判定し(ステップC10)、通知対象データであると判定した場合は(ステップC10; Yes)、更新フラグデータ296のうち当該取得データの更新フラグがOFFであるか否かを判定する(ステップC11)。

【0069】

そして、当該取得データの更新フラグがOFFであると判定した場合は(ステップC11; Yes)、通知対象データの更新通知信号をホストCPU10に出力する(ステップC12)。そして、更新フラグデータ296のうち通知対象データの更新フラグをONに

10

20

30

40

50

設定する（ステップC13）。通知対象データの更新フラグがOFFの場合は、未だ通知対象データを取得していない場合、或いは、通知対象データが読み出された場合（ステップC19；Yes ステップC21）である。従って、このステップC12、C13の処理が実行されるのは、通知対象データを初めて取得したとき、或いは、通知対象データが読み出された後に最初に通知対象データを取得したときである。

【0070】

その後、GPS衛星信号処理部21は、PPS信号発生部23にPPS信号の発信をリセット・スタートさせる（ステップC14）。そして、GPS衛星信号処理部21は、次の取得データへと処理を移行する。他方、ステップC11において当該取得データの更新フラグがONであると判定した場合は（ステップC11；No）、GPS衛星信号処理部21は、ステップC12及びC13の処理を行わずに、ステップC14へと処理を移行する。

10

【0071】

一方、ステップC10において当該取得データが通知対象データではないと判定した場合は（ステップC10；No）、GPS衛星信号処理部21は、当該取得データの更新フラグがOFFであるか否かを判定する（ステップC15）。そして、更新フラグがOFFであると判定した場合は（ステップC15；Yes）、取得データの更新フラグをONに設定して（ステップC16）、次の取得データへと処理を移行する。また、更新フラグデータがONであると判定した場合は（ステップC15；No）、ステップC16の処理を行わずに、次の取得データへと処理を移行する。

20

【0072】

全ての取得データについてループAの処理を終了すると（ステップC17）、GPS衛星信号処理部21は、PPS信号の発信タイミングに合わせた時刻に時刻データ291を更新する（ステップC18）。具体的には、記憶部29に記憶された時刻データ291が次のPPS信号の発信タイミングの時刻となるように時刻データ291を更新する。

【0073】

その後、GPS衛星信号処理部21は、ホストCPU10によって記憶部29から通知対象データが読み出されたか否かを判定し（ステップC19）、まだ読み出されていないと判定した場合は（ステップC19；No）、ステップC5に戻り、通知対象データの取得及び更新を継続する。

30

【0074】

GPS衛星信号処理部21が、ホストCPU10によって記憶部29から通知対象データが読み出されたか否かを判定する処理は、例えば以下のようにして行う。まず、ホストCPU10が記憶部29からデータを読み出す際、ホストCPU10は当該データの記憶部29における位置（アドレス）及び当該データのデータサイズを指定する。そして、GPS衛星信号処理部21は、指定されたデータをデータバス95に出力することで、ホストCPU10へのデータの送信を行う。GPS衛星信号処理部21は、データバス95に指定されたデータを出力する際に、指定されたアドレス及びデータサイズが、通知対象データのアドレス及びデータサイズと一致しているか否かの判定を行う。この判定の結果、指定されたアドレス及びデータサイズが、通知対象データのアドレス及びデータサイズと一致していた場合に、ホストCPU10によって記憶部29から通知対象データが読み出されたと判定する。

40

【0075】

また、通知対象データが読み出された場合は（ステップC19；Yes）、GPS衛星信号処理部21は、通知対象データの更新フラグをOFFに設定する（ステップC21）。尚、この更新フラグをOFFに設定する処理は、ホストCPU10が行うこととしてもよい。そして、GPS衛星信号処理部21はGPS位置算出部20の電源を切断して（ステップC23）、時刻修正用GPS処理を終了する。

【0076】

一方、ホストCPU10は、スリープモードにおいて、GPS衛星信号処理部21から

50

の更新通知信号の入力有無を監視し（ステップB7）、更新通知信号の入力が無い場合には、そのまま監視を続ける（ステップB7：No）。更新通知信号を入力したことを検出すると（ステップB7：Yes）、スリープモードから復帰する（ステップB9）。そして、ホストCPU10は、記憶部29から取得対象データである時刻データ291を読み出し（ステップB11）、読み出した時刻データ291に基づいて、PPS信号発生部23により発信されているPPS信号に同期したタイミングで時刻を修正する（ステップB13）。

【0077】

次いで、ホストCPU10は、修正した時刻を時計針が指し示すように、運針制御部70に運針を修正させる運針修正制御を行わせる（ステップB15）。そして、ホストCPU10は、時刻修正モード処理を終了する。

10

【0078】

図8のメイン処理に戻って、時刻修正処理を行った後、ホストCPU10は、ステップA1に戻る。一方、ステップA5において、設定した修正モードが「時差修正モード」であると判定した場合は（ステップA5；時差修正モード）、ホストCPU10は、時差修正モードでGPS位置算出部20を起動させる（ステップA11）。すなわち、GPS位置算出部20を起動させ、GPS衛星信号処理部21にフラッシュROM25に記憶されている時差修正用GPS処理プログラム253を実行させる。

【0079】

そして、ホストCPU10は、フラッシュROM40に記憶されている時差修正モード処理プログラム403を読み出して実行することで、時差修正モード処理を行う（ステップA13）。

20

【0080】

図11は、ホストCPU10が行う時差修正モード処理及びGPS衛星信号処理部21が行う時差修正用GPS処理の流れを示すフローチャートであり、2つの処理を並べて示している。尚、図9及び図10の処理と同一のステップについては同一の符号を付して、詳細な説明を省略する。

【0081】

先ず、ホストCPU10は、取得対象データの種別を「位置」に設定し、RAM30の設定取得対象種別303を更新する（ステップD1）。そして、ホストCPU10は、設定した取得対象種別を含む種別選択信号をGPS位置算出部20に出力した後（ステップD3）、スリープモードに移行する（ステップD5）。

30

【0082】

GPS衛星信号処理部21は、ホストCPU10から入力した種別選択信号に含まれる取得対象種別に基づいて、記憶部29の更新通知設定データ297を更新する（ステップE1）。すなわち、ホストCPU10から入力した取得対象種別（位置）を、更新通知を行うデータの種別として更新通知設定データ297に更新記憶させる。

【0083】

次いで、GPS衛星信号処理部21は、GPS衛星信号の受信を開始し（ステップE3）、受信したGPS衛星信号を復調するGPS衛星信号復調処理を行う（ステップE5）。そして、GPS衛星信号処理部21は、GPS位置算出処理を行う（ステップE7）。

40

【0084】

具体的には、GPS衛星信号を復調することで得られた航法メッセージに基づいて衛星情報を算出し、衛星データ295として記憶部29に記憶させる。そして、航法メッセージから取得した時刻データ291と、算出した衛星データ295とを用いて、GPS衛星と腕時計1間の擬似距離を算出し、算出した擬似距離を利用した位置算出計算を行って腕時計1の位置及び時計誤差を算出する。また、GPS衛星信号のドップラー周波数を計測し、計測したドップラー周波数の前回計測時からの時間変化に基づいて移動速度・移動方向算出計算を行って、腕時計1の移動速度及び移動方向を算出する。

【0085】

50

次いで、GPS衛星信号処理部21は、ステップC7～C17の処理を行う。すなわち、GPS位置算出処理によって通知対象データである位置データ292を取得した場合、位置データ292の更新フラグ2962がOFFであれば、位置データ292の更新通知信号をホストCPU10に出力して更新フラグ2962をONにする(ステップC12, C13)。そして、PPS信号の発信をリセット・スタートさせる(ステップC14)。

【0086】

ホストCPU10は、スリープモードにおいて、GPS衛星信号処理部21からの更新通知信号の入力有無を監視し(ステップD7)、更新通知信号の入力が無い場合には、そのまま監視を続ける(ステップD7: No)。更新通知信号を入力したことを検出すると(ステップD7: Yes)、スリープモードから復帰する(ステップD9)。そして、ホストCPU10は、入力した更新通知信号の種別を判定し(ステップD11)、更新通知信号の種別が「位置」とであると判定した場合は(ステップD11: 位置)、記憶部29から取得対象データである位置データ292を読み出す(ステップD13)。

10

【0087】

次いで、ホストCPU10は、記憶部29から読み出した位置データ292で表される位置を表示部60に表示させる制御を行う(ステップD15)。そして、ホストCPU10は、取得対象種別を「時刻」に設定し、RAM30の設定取得対象種別303を更新した後(ステップD17)、ステップD3に戻る。

【0088】

この場合、GPS衛星信号処理部21は、ホストCPU10から入力した取得対象種別である「時刻」を、更新通知を行うデータの種別として更新通知設定データ297に更新記憶させる(ステップE1)。そして、GPS位置算出処理によって時刻データ291を取得し(ステップE7)、取得が完了して時刻データ291の更新フラグ2961をOFFからONに立ち上げる場合に、時刻データ291の更新通知信号をホストCPU10に出力する(ステップC12, C13)。そして、PPS信号の発信をリセット・スタートさせる(ステップC14)。

20

【0089】

ホストCPU10は、ステップD11において入力した更新通知信号の種別が「時刻」とであると判定した場合は(ステップD11: 時刻)、記憶部29から取得対象データである時刻データ291を読み出す(ステップD19)。そして、ホストCPU10は、PPS信号発生部23により発信されているPPS信号に同期したタイミングで時刻を修正する(ステップD21)。

30

【0090】

次いで、ホストCPU10は、時差を修正する時差修正処理を行う(ステップD23)。具体的には、フラッシュROM40の時差データ405を参照し、記憶部29から読み出した位置データ292が示す座標値が何れの座標範囲4053に含まれるかを判断することによって、腕時計1が現在位置している地域4051を特定する。そして、特定した地域4051に対応付けられている時差4055を読み出して時差を修正する。

【0091】

その後、ホストCPU10は、修正した時刻及び時差に基づいて、修正後の時刻を時計針が指し示すように運針制御部70に運針を修正させる運針修正制御を行う(ステップD25)。そして、ホストCPU10は、時差修正モード処理を終了する。

40

【0092】

GPS衛星信号処理部21は、ホストCPU10によって記憶部20から時刻データ291が読み出されたか否かを判定し(ステップE22)、また読み出されていないと判定した場合は(ステップE22: No)、ステップE5に戻る。また、時刻データ291が読み出されたと判定した場合は(ステップE22: Yes)、GPS衛星信号処理部21はGPS位置算出部20の電源を切断して(ステップC23)、時刻修正用GPS処理を終了する。

【0093】

50

5. 作用効果

腕時計 1 において、ホスト CPU 10 は、取得対象データの種別を設定し、当該取得対象種別を含む種別選択信号を GPS 位置算出部 20 に出力する。そして、ホスト CPU 10 は、スリープモードに移行する。GPS 位置算出部 20 は、ホスト CPU 10 から種別選択信号を入力すると、当該種別選択信号に含まれる取得対象種別を通知対象データの種別として設定し、GPS 衛星信号に基づいて通知対象データの取得を開始する。そして、通知対象データの取得が完了すると、当該通知対象データを外部から読み取り可能な記憶部 29 に記憶させ、通知対象データの更新通知信号をホスト CPU 10 に出力する。

【0094】

ホスト CPU 10 は、更新通知信号を入力すると、スリープモードから復帰して、記憶部 29 から取得対象データを読み出して取得する。このように、GPS 位置算出部 20 が外部から読み取り可能な記憶部 29 を備えており、GPS 位置算出部 20 が取得対象データの取得を完了する毎に記憶部 29 に記憶させて、ホスト CPU 10 に通知対象データの更新通知信号を出力する構成とした。これにより、ホスト CPU 10 は、更新通知信号を入力した後、任意のタイミングで GPS 位置算出部 20 から取得対象データを読み出すことが可能となり、データの取得の自由度が高まる。また、GPS 位置算出部 20 は、通知対象データを新たに取得した際に、その旨の通知信号をホスト CPU 10 に出力することになっている。そのため、取得対象データが得られるまでの間、ホスト CPU 10 は GPS 位置算出部 20 と不必要な通信を行わずに済み、消費電力が削減される。

【0095】

また、ホスト CPU 10 は、ユーザーからの指示操作入力に従って、2つのモードで時刻及び時差の修正処理を行う。時刻修正モードでは、取得対象データを時刻データとし、GPS 位置算出部 20 が GPS 衛星信号を復調することで取得した時刻データ 291 が記憶部 29 に記憶される。また、時刻データ 291 に同期した周期信号である PPS 信号が GPS 位置算出部 20 から発信される。ホスト CPU 10 は、記憶部 29 に記憶されている時刻データ 291 を読み出し、当該時刻データ 291 と、GPS 位置算出部 20 から発信される PPS 信号とに基づいて、時刻を修正する。時刻に同期した PPS 信号が GPS 位置算出部 20 から周期的に発信されるため、ホスト CPU 10 は、正確な分或いは正確な秒で時刻を正確に修正することができる。

【0096】

時差修正モードでは、最初に取得対象データを位置データとし、GPS 位置算出部 20 が GPS 衛星信号を利用した位置算出計算を行うことで算出した位置データ 292 及び時刻データ 291 が記憶部 29 に記憶される。ホスト CPU 10 は、記憶部 29 から位置データ 292 を読み出すと、当該位置データ 292 で表される位置を表示部 60 に表示させる。そして、取得対象データを時刻データに変更して記憶部 29 から時刻データ 291 を読み出し、位置データ 292 と時刻データ 291 とに基づいて時差を修正する。

【0097】

GPS 位置算出部 20 は、GPS 衛星信号に復調されている時刻データ 291 を、Z-COUNT から「6 秒」といった短い時間間隔で取得することができる。他方、GPS 起動後の初回の位置算出では、位置データ 292 の取得を完了するまでに数十秒の時間を要する場合がある。従って、GPS 位置算出部 20 は、位置データ 292 を 1 回取得するまでの間に時刻データ 291 を複数回取得可能である。しかし、時差修正モードでは、ホスト CPU 10 は、最初に取得対象データを位置データとすることで、GPS 位置算出部 20 によって位置算出計算が終了して位置データ 292 が算出・記憶されるまでの間、記憶部 29 から時刻データ 292 の読み出しを行わないことにしている。これにより、ホスト CPU 10 が不必要な割り込み処理を行うことを防止し、消費電力を抑えることが可能となる。

【0098】

また、時刻修正モード及び時差修正モードの何れにおいても、ホスト CPU 10 は、種別選択信号を GPS 位置算出部 20 に出力した後、GPS 位置算出部 20 から更新通知信

10

20

30

40

50

号を入力するまでの間スリープモードに移行するため、これによっても無駄な電力の消費を抑えることができる。

【 0 0 9 9 】

6 . 変形例

6 - 1 . 電子機器

上述した実施形態では、電子機器の一種である腕時計に本発明を適用した場合について説明したが、本発明を適用可能な電子機器はこれに限られるわけではない。例えば、携帯型電話機に本発明を適用することも可能である。

【 0 1 0 0 】

6 - 2 . 衛星位置算出システム

また、上述した実施形態では、衛星位置算出システムとして G P S を例に挙げて説明したが、W A A S (Wide Area Augmentation System)、Q Z S S (Quasi Zenith Satellite System)、G L O N A S S (G L O b a l N A v i g a t i o n S a t e l l i t e S y s t e m)、G A L I L E O 等の他の衛星位置算出システムであってもよい。

【 0 1 0 1 】

6 - 3 . 更新通知

上述した実施形態では、G P S 位置算出部 2 0 において通知対象データが取得されて更新された際に、通知対象データの更新通知信号をホスト C P U 1 0 に出力するものとして説明した。しかし、更新通知信号を出力しないこととし、ホスト C P U 1 0 側が必要に応じたタイミング（例えば一定時間間隔）で通知対象データが更新されているか否かをチェックする構成としてもよい。

【 0 1 0 2 】

また、この場合において、取得対象データが更新済みであれば、任意のタイミング（例えば、ユーザーからの指示タイミング）で取得対象データを読み出す構成とすることも可能である。

【 0 1 0 3 】

図 1 2 は、この場合にホスト C P U 1 0 が行う時刻修正モード処理及び G P S 衛星信号処理部 2 1 が行う時刻修正用 G P S 処理の変形例を示すフローチャートである。尚、図 9 及び図 1 0 の時刻修正モード処理及び時刻修正用 G P S 処理と同一のステップについては同一の符号を付して説明を省略している。

【 0 1 0 4 】

G P S 衛星信号処理部 2 1 は、各取得データについて行うループ B の処理において、当該取得データ（通知対象データ）の更新フラグが O F F である場合は（ステップ C 1 1 ; Y e s）、更新通知信号をホスト C P U 1 0 に出力することなく、通知対象データの更新フラグを O N に設定する（ステップ C 1 3）。

【 0 1 0 5 】

一方、ホスト C P U 1 0 は、ステップ B 3 の後、記憶部 2 9 にアクセスして、取得対象データの更新フラグを判定する（ステップ F 5）。ホスト C P U 1 0 が更新フラグを確認する毎に生じる通信負荷や電力消費が問題となるのであれば、この更新フラグの判定を所定時間間隔で行うこととしてもよい。

【 0 1 0 6 】

更新フラグが O N であると判定した場合は（ステップ F 7 ; O N）、ホスト C P U 1 0 は、ユーザーに対して時刻データの取得完了を報知するユーザー報知処理を行う（ステップ F 9）。具体的には、例えば時刻データ 2 9 1 の取得が完了した旨のメッセージや所定のマークを、表示部 6 0 であるディスプレイ 6 に表示させる。

【 0 1 0 7 】

そして、ホスト C P U 1 0 は、入力部 5 0 であるボタンスイッチ 5 がユーザーにより押下されることで、時刻修正の実行指示操作がなされたか否かを判定し（ステップ F 1 0）、なされなかったと判定した場合は（ステップ F 1 0 ; N o）、ステップ F 5 に戻る。また、時刻修正の実行指示がなされたと判定した場合は（ステップ F 1 0 ; Y e s）、記憶

10

20

30

40

50

部 2 9 から取得対象データである時刻データ 2 9 1 を読み出して (ステップ B 1 1) 、 P P S 信号に同期したタイミングで時刻を修正する (ステップ B 1 3) 。

【 0 1 0 8 】

以上説明した処理は、時刻修正モード処理及び時刻修正用 G P S 処理において更新通知を省略する場合の処理であるが、図 1 1 で説明した時差修正モード処理及び時差修正用 G P S 処理において更新通知信号の出力を省略する場合も同様である。

【 0 1 0 9 】

6 - 4 . 取得対象データ

上述した実施形態では、ホスト C P U 1 0 が時刻データ及び位置データを取得対象データとして G P S 位置算出部 2 0 から取得する場合を例に挙げて説明したが、これら以外のデータを取得対象データとして取得することにしてもよいことは勿論である。

【 0 1 1 0 】

図 4 で説明したように、G P S 位置算出部 2 0 の記憶部 2 9 には、時刻データ 2 9 1 及び位置データ 2 9 2 の他に、移動速度データ 2 9 3 、移動方向データ 2 9 4 及び衛星データ 2 9 5 が記憶更新される。従って、これらのデータをホスト C P U 1 0 がアプリケーションに使用可能であれば、これらのデータを取得対象データとして記憶部 2 9 から読み出すことにしてもよい。

【 0 1 1 1 】

例えば、移動速度データ 2 9 3 及び移動方向データ 2 9 4 を読み出して、ユーザーの移動速度や移動方向を表示部 6 0 に表示させたり、読み出した位置、移動速度及び移動方向を用いて慣性航法演算を行い、その結果を表示させることができる。また、衛星データ 2 9 5 を読み出して、現在捕捉している G P S 衛星の数や種類、衛星位置といった情報を表示部 6 0 に表示させることにしてもよい。

【 0 1 1 2 】

6 - 5 . 時差の修正

時差の修正を次のように行ってもよい。すなわち、G P S 位置算出部 2 0 から取得した位置データ 2 9 2 に基づいて、腕時計 1 が現在位置している地域を特定する。そして、特定した地域と、R A M 3 0 に記憶されている最終存在地域 3 0 5 との時差を計算し、時刻修正を行うことで得られた時刻を当該時差分だけずらすことで、時差の修正を行う。

【 0 1 1 3 】

6 - 6 . 更新フラグ

上述した実施形態では、取得データが通知対象データであるか否かに関わらず、新たにデータが取得された場合は、当該取得データの更新フラグを O N に設定する処理を行うものとして説明した。しかし、取得データが通知対象データではない場合は、ホスト C P U 1 0 に対して更新通知信号を出力することはなく、ホスト C P U 1 0 によって当該取得データが読み出されることもない。そのため、取得データが通知対象データではない場合は、更新フラグの処理を省略することとしてもよい。

【 0 1 1 4 】

例えば、図 9 及び図 1 0 の時刻修正用 G P S 処理では、ステップ C 1 0 において当該取得データが通知対象データではないと判定した場合は (ステップ C 1 0 ; N o) 、 G P S 衛星信号処理部 2 1 は、ステップ C 1 5 及び C 1 6 の処理を行わずに、次の取得データへと処理を移行する。説明は省略するが、図 1 1 の時差修正用 G P S 処理についても同様である。

【 符号の説明 】

【 0 1 1 5 】

1 腕時計、 2 G P S 位置算出回路、 3 ケース、 4 アナログ時計部、 5 ボタンスイッチ、 6 ディスプレイ、 7 バンド、 1 0 ホスト C P U 、 2 0 G P S 位置算出部、 3 0 R A M 、 4 0 フラッシュ R O M 、 5 0 入力部、 6 0 表示部、 7 0 運針制御部、 8 0 計時部、 9 0 電源装置、 9 5 データバス

10

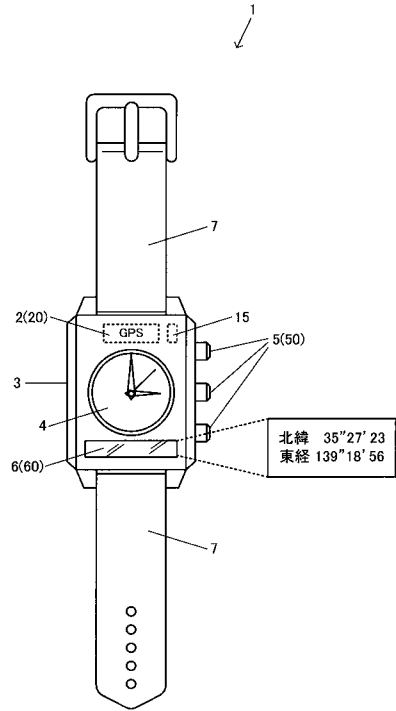
20

30

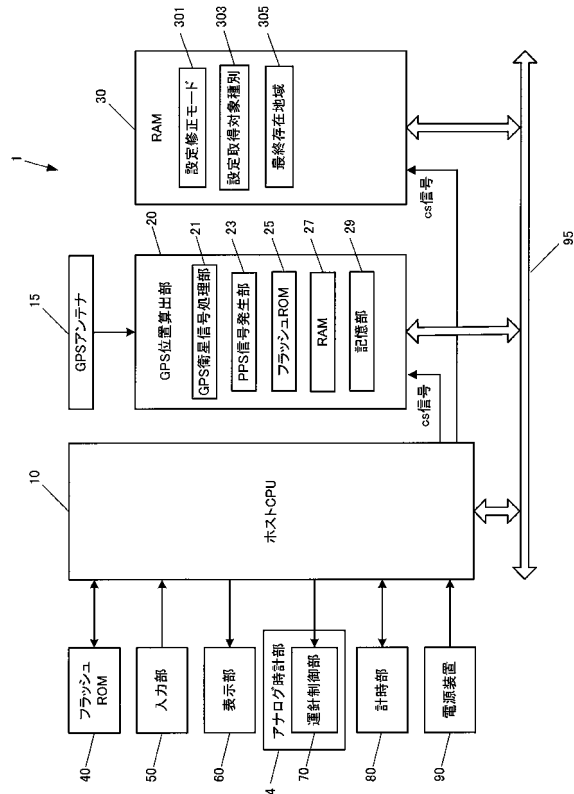
40

50

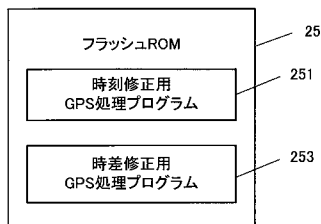
【図 1】



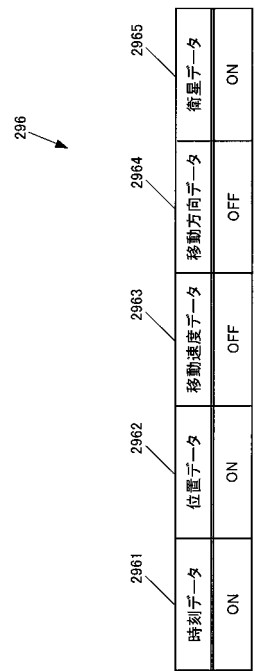
【図 2】



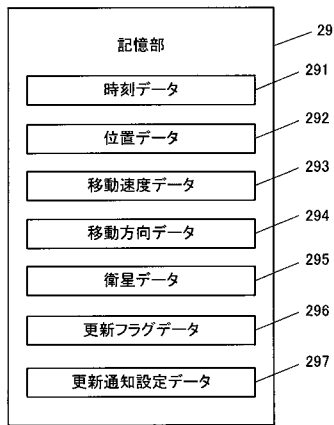
【図 3】



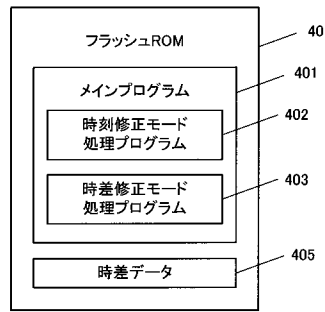
【図 5】



【図 4】



【図 6】

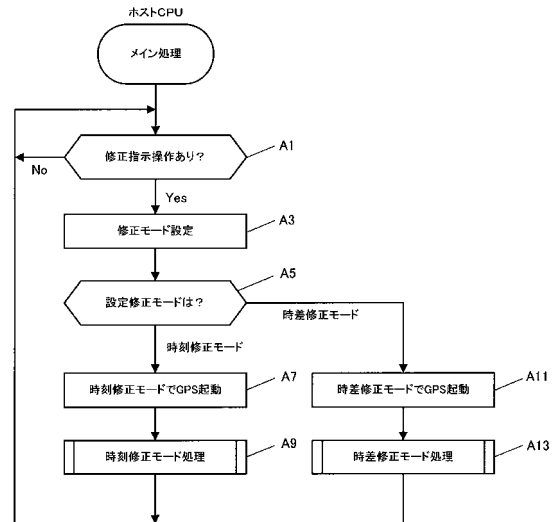


【図 7】

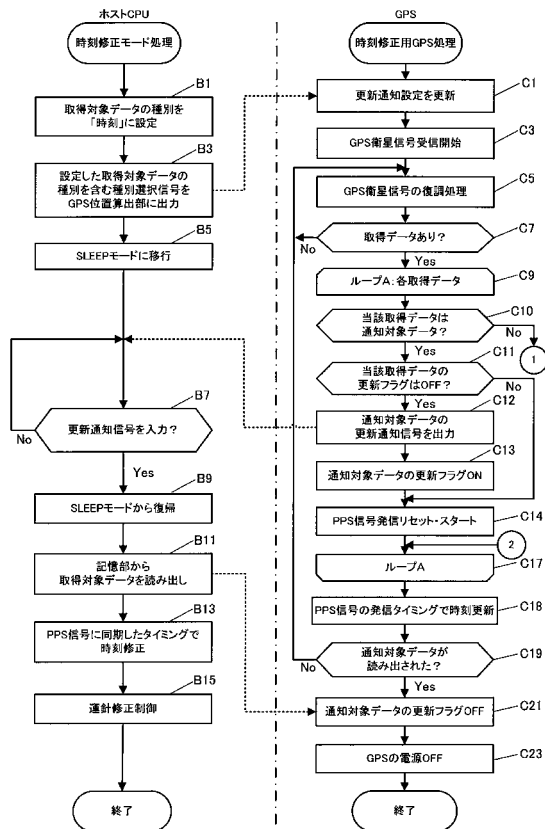
405

地域	座標範囲	世界標準時からの時差
アルゼンチン	$(X_{11}, Y_{11}) \sim (X_{12}, Y_{12})$	-3時間
ニューヨーク	$(X_{21}, Y_{21}) \sim (X_{22}, Y_{22})$	-5時間
サンフランシスコ	$(X_{31}, Y_{31}) \sim (X_{32}, Y_{32})$	-8時間
ハワイ	$(X_{41}, Y_{41}) \sim (X_{42}, Y_{42})$	-10時間
シドニー	$(X_{51}, Y_{51}) \sim (X_{52}, Y_{52})$	+10時間
日本	$(X_{61}, Y_{61}) \sim (X_{62}, Y_{62})$	+9時間
.	.	.
.	.	.
.	.	.

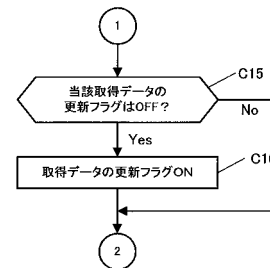
【図 8】



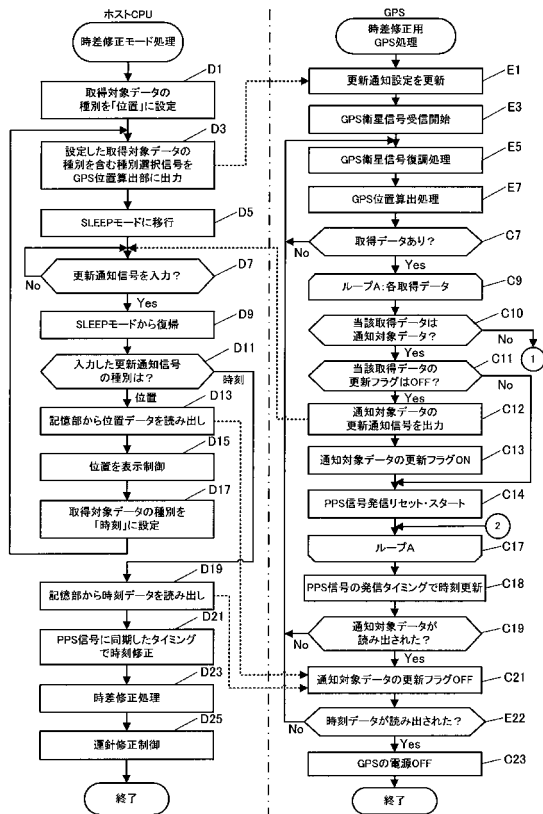
【図 9】



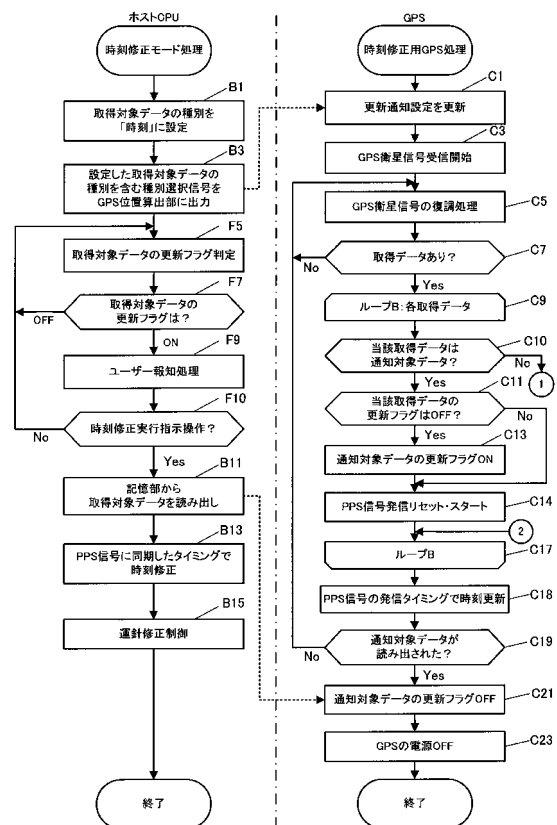
【図 10】



【図 11】



【図 12】



フロントページの続き

(72)発明者 照内 則生

長野県諏訪市大和3丁目3番5号 セイコーエプソン株式会社内

(72)発明者 小林 一成

長野県諏訪市大和3丁目3番5号 セイコーエプソン株式会社内

審査官 吉田 久

(56)参考文献 特開2009-53182(JP,A)

特開2004-61336(JP,A)

特開2006-17498(JP,A)

特開平10-82875(JP,A)

特開2009-229106(JP,A)

特開2007-156856(JP,A)

特開2005-3430(JP,A)

特開2006-314095(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

G01S 19/00~19/55、
5/00~5/14

G01C 21/00、21/28

G04G 3/00~99/00

H04W 64/00