

【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 1 区分

【発行日】平成29年8月3日 (2017.8.3)

【公開番号】特開2016-31232(P2016-31232A)

【公開日】平成28年3月7日 (2016.3.7)

【年通号数】公開・登録公報2016-014

【出願番号】特願2014-151948(P2014-151948)

【国際特許分類】

G 0 1 S 19/33 (2010.01)

G 0 1 S 19/34 (2010.01)

G 0 4 R 20/02 (2013.01)

G 0 4 G 5/00 (2013.01)

【 F I 】

G 0 1 S 19/33

G 0 1 S 19/34

G 0 4 R 20/02

G 0 4 G 5/00

J

【手続補正書】

【提出日】平成29年6月23日 (2017.6.23)

【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 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 9 3 】

電子時計 1 の時刻データ記憶部 6 0 0 に時刻情報（時計情報）が全く記憶されていない初期状態では、前記 N 4、N A または N T、t k、m を受信する事で、現在の年月日時分秒の時刻情報を取得できる。したがって、内部時刻データ 6 3 0 にこの時刻情報をセットして、時計内部の周期で 1 秒毎にカウントアップする事で、現在の日時（時刻情報）を計時することができる。

具体的には、現在の年月日を取得するには、ストリング 5 の N 4 とストリング 4 の N T あるいはストリング 5 の N A を受信すればよい。たとえば、N 4 が 5、N A が 1 0 であった場合、2 0 1 6 年 1 月 1 0 になる。算出の方法は、年は  $1996 + 4 \times N4$  で計算できるので、 $1996 + 4 \times 5 = 2016$  年となる。月日は、N A は 1 月 1 日から数えた日数なので、1 月 1 0 日と算出できる。

現在の時分秒を取得するには、まず t k を受信して、その次に m を受信すればよい。t k が 1 0 時 4 8 分 3 0 秒であった場合、スーパーフレームの先頭が 1 0 時 4 8 分 3 0 秒と判る。その次に受信した m が、3 であった場合は、3 番目のストリングである。1 つのストリングは 2 秒で送信されるので、スーパーフレームの先頭から 6 秒である事が判る。つまり、1 0 時 4 8 分 3 0 秒 + 6 秒で、1 0 時 4 8 分 3 6 秒である事が判る。

GLONASS の時刻は、U T C 時刻なので、うるう秒が反映されている。G P S では、1 2 . 5 分間隔で送信される、うるう秒情報を受信する必要があるが、短時間の受信でうるう秒が反映された U T C 時刻を受信することができる。