

【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600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N4、NAまたはNT、tk、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630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N₄とストリング4のNTあるいはストリング5のNAを受信すればよい。たとえば、N4が5、NAが10であった場合、2016年1月10になる。算出の方法は、年は1996+4×N4で計算できるので、1996+4×5=2016年となる。月日は、NAは1月1日から数えた日数なので、1月10日と算出できる。

現在の時分秒を取得するには、まずtkを受信して、その次にmを受信すればよい。tkが10時48分30秒であった場合、スーパーフレームの先頭が10時48分30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、10時48分30秒+6秒で、10時48分36秒である事が判る。

GLONASSの時刻は、UTC時刻なので、うるう秒が反映されている。GPSでは、12.5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UTC時刻を受信することができる。