

【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25年11月21日 (2013.11.21)

【公開番号】特開2013-7889(P2013-7889A)

【公開日】平成25年1月10日 (2013.1.10)

【年通号数】公開・登録公報2013-002

【出願番号】特願2011-140393(P2011-140393)

【国際特許分類】

G 0 9 B 29/00 (2006.01)

G 0 6 T 17/05 (2011.01)

G 0 9 B 29/10 (2006.01)

G 0 1 C 21/32 (2006.01)

【F I】

G 0 9 B 29/00 Z

G 0 6 T 17/50

G 0 9 B 29/10 A

G 0 1 C 21/00 F

【手続補正書】

【提出日】平成25年10月4日 (2013.10.4)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 4】

請求項 2 記載の 3 次元道路地図データ処理システムであって、

前記第 2 の数の Z 構成点は各前記道路成分の始点～終点間に所定の距離間隔で順次設定され、

前記 X Y 関連成分は前記所定の距離間隔と始点からの設定順序とを含む、

3 次元道路地図データ処理システム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 5】

請求項 2 記載の 3 次元道路地図データ処理システムであって、

前記 X Y 関連成分は各前記道路成分の始点から各 Z 構成点までの距離を含む、
3 次元道路地図データ処理システム。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 9 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 9 6】

D 座標はリンクの始点から当該 Z 構成点までの距離としているが、D 座標の “ 0 ” となる基準値は上記差分表現と同様に限定するものではない。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 1 1 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 1 1 6】

図 1 3 に示すように、図 5 に示された実施の形態 1 のデータ構造では Z 構成点の位置は経度、緯度にて示しているが、実施の形態 4 では X Y 関連成分として Z 構成点 P Z j の設定間隔と始点からの Z 構成点 j の設定順序とを含ませ、Z 構成点の X Y 方向の位置を間接的に算出可能にしている。なお、他のデータ構造は図 5 で示した実施の形態 1 と同様であるため説明を省略する。

【手続補正 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 1 2 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 1 2 1】

このように、実施の形態 4 の 3 次元道路地図データ処理システムにおける Z 構成点作成部 2 5 は、X Y 関連成分として、始点～終点間に Z 構成点を設ける距離間隔と、始点からの当該 Z 構成点の設定順序とすることにより、各 Z 構成点に必要な情報は Z 成分のみにすることができるため、実施の形態 1 以上に格納用 3 次元道路地図データの情報量を削減することができる。