

【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21年4月23日(2009.4.23)

【公開番号】特開2008-298765(P2008-298765A)

【公開日】平成20年12月11日(2008.12.11)

【年通号数】公開・登録公報2008-049

【出願番号】特願2007-334419(P2007-334419)

【国際特許分類】

G 01 C 21/00 (2006.01)

G 08 G 1/0969 (2006.01)

B 60 R 11/02 (2006.01)

【F I】

G 01 C 21/00 A

G 08 G 1/0969

B 60 R 11/02 C

【手続補正書】

【提出日】平成21年3月6日(2009.3.6)

【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】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

車両に固定自在であると共に、マイクロコンピュータを少なくとも有するベースユニットと、前記ベースユニットに着脱自在であると共に、地図データを表示するディスプレイと前記地図データ上に測位された前記車両の位置を表示させるナビゲーション機能を有するマイクロコンピュータを少なくとも有するフロントパネルユニットとを備えたナビゲーション装置において、GPS信号を受信する受信装置と前記車両の車輪の回転速度を検出する車輪速センサと前記車両の鉛直軸回りの角速度を検出するジャイロセンサからなる3個の検出器を少なくとも備え、前記フロントパネルユニットのマイクロコンピュータは、前記検出器の出力状態に応じて前記車両の位置の測位に使用すべき検出器を決定すると共に、前記3個の検出器の出力を前記ベースユニットのマイクロコンピュータに入力させ、前記ベースユニットのマイクロコンピュータで同一時刻のデータに並べ替えて前記フロントパネルユニットのマイクロコンピュータに送出するように構成したことを特徴とするナビゲーション装置。

【請求項2】

前記車両の位置の測位に使用すべき検出器に関する外部からの指示がなされた場合、前記フロントパネルユニットのマイクロコンピュータは、前記外部からの指示に従って前記車両の位置の測位に使用すべき検出器を決定することを特徴とする請求項1記載のナビゲーション装置。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0006】

上記の目的を解決するために、請求項1にあっては、車両に固定自在であると共に、マ

イクロコンピュータを少なくとも有するベースユニットと、前記ベースユニットに着脱自在であると共に、地図データを表示するディスプレイと前記地図データ上に測位された前記車両の位置を表示させるナビゲーション機能を奏するマイクロコンピュータを少なくとも有するフロントパネルユニットとを備えたナビゲーション装置において、GPS信号を受信する受信装置と前記車両の車輪の回転速度を検出する車輪速センサと前記車両の鉛直軸回りの角速度を検出するジャイロセンサからなる3個の検出器を少なくとも備え、前記フロントパネルユニットのマイクロコンピュータは、前記検出器の出力状態に応じて前記車両の位置の測位に使用すべき検出器を決定すると共に、前記3個の検出器の出力を前記ベースユニットのマイクロコンピュータに入力させ、前記ベースユニットのマイクロコンピュータで同一時刻のデータに並べ替えて前記フロントパネルユニットのマイクロコンピュータに送出するように構成した。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0008

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0009

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0010

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0010】

請求項1にあっては、車両に固定自在なベースユニットと、ベースユニットに着脱自在なフロントパネルユニットとを備えたナビゲーション装置において、GPS信号を受信する受信装置と車輪速を検出する車輪速センサと重力軸回りの角速度を検出するジャイロセンサからなる3個の検出器を少なくとも備え、フロントパネルユニットのマイクロコンピュータは、検出器の出力状態に応じて車両の位置の測位に使用すべき検出器を決定すると共に、3個の検出器の出力をベースユニットのマイクロコンピュータに入力させ、ベースユニットのマイクロコンピュータで同一時刻のデータに並べ替えてフロントパネルユニットのマイクロコンピュータに送出するように構成したので、検出器の出力状態に応じて決定することで、測位に使用する検出器を最適に選択して車両位置の測位精度を上げることができると共に、測位が3個の検出器の使用に必ずしも限定されない点で測位における検出器の使用の柔軟性を向上させることができる。また、3個の検出器の出力の同期を確実にとることができ、車両位置の測位精度を上げることができる。

【手続補正6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0013

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正7】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0014

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正8】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0015

【補正方法】削除

【補正の内容】