

【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】令和6年2月16日(2024.2.16)

【公開番号】特開2022-172568(P2022-172568A)

【公開日】令和4年11月17日(2022.11.17)

【年通号数】公開公報(特許)2022-212

【出願番号】特願2021-78466(P2021-78466)

【国際特許分類】

G 01 C 21/36(2006.01)

10

G 09 B 29/00(2006.01)

G 09 B 29/10(2006.01)

【F I】

G 01 C 21/36

G 09 B 29/00 A

G 09 B 29/10 A

【手続補正書】

【提出日】令和6年2月7日(2024.2.7)

20

【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】

位置を特定するためのデータを生成する位置特定支援システムであって、

所定の処理を実行する演算装置と、前記演算装置がアクセス可能な記憶装置とを備え、
前記記憶装置は、オブジェクトの属性を含む3D都市モデルを格納し、

前記演算装置がユーザからの入力を受け付ける受付部と、

30

前記演算装置が前記3D都市モデルを検索するための検索語を特定する検索キー生成部と、

前記演算装置が位置を表示するための画面データを出力する画面生成部とを有し、
前記受付部は、景観の表現の入力を受け付け、

前記検索キー生成部は、前記受け付けられた景観の表現から、前記3D都市モデルを検索するための検索語を特定し、

前記受付部は、前記特定された検索語を用いて前記3D都市モデルを検索して、前記受け付けた景観の表現から位置を絞り込むための情報を取得し、

前記画面生成部は、前記位置を絞り込むための情報を表示するための画面データを出力することを特徴とする位置特定支援システム。

40

【請求項2】

請求項1に記載の位置特定支援システムであって、

前記演算装置が、前記受け付けられた景観の表現から特定されたオブジェクトを視認可能な領域を取得する対象領域抽出部を有することを特徴とする位置特定支援システム。

【請求項3】

請求項2に記載の位置特定支援システムであって、

前記記憶装置は、前記3D都市モデルに含まれるオブジェクトが視認可能な位置の情報を含む可視地点情報を格納し、

前記対象領域抽出部は、前記特定されたオブジェクトをキーとして前記可視地点情報を参照して、当該オブジェクトを視認可能な領域を取得することを特徴とする位置特定支援

50

システム。

【請求項 4】

請求項 2 に記載の位置特定支援システムであって、

前記対象領域抽出部は、前記 3D 都市モデルを用いて、前記特定されたオブジェクトの視認が他のオブジェクトによって妨げられるかを計算して、当該オブジェクトを視認可能な領域を取得することを特徴とする位置特定支援システム。

【請求項 5】

請求項 2 に記載の位置特定支援システムであって、

前記画面生成部は、当該オブジェクトを視認可能な領域を地図に重畠して表示するための画面データを出力することを特徴とする位置特定支援システム。

10

【請求項 6】

請求項 5 に記載の位置特定支援システムであって、

前記画面生成部は、現在の候補位置と前記特定されたオブジェクトとの間の領域を地図に重畠して表示するための画面データを出力することを特徴とする位置特定支援システム

。

【請求項 7】

請求項 6 に記載の位置特定支援システムであって、

前記画面生成部は、前記特定されたオブジェクトの位置を中心とした円を地図に重畠して表示するための画面データを出力することを特徴とする位置特定支援システム。

20

【請求項 8】

位置特定支援システムが複数の位置を特定するためのデータを生成する位置特定支援方法であって、

前記位置特定支援システムは、所定の処理を実行する演算装置と、前記演算装置がアクセス可能な記憶装置とを有する計算機で構成され、

前記記憶装置は、オブジェクトの属性を含む 3D 都市モデルを格納し、

前記位置特定支援方法は、

前記演算装置が、ユーザからの入力を受け付け、

前記演算装置が、前記受け付けられた景観の表現から、前記 3D 都市モデルを検索するための検索語を特定し、

前記演算装置は、前記特定された検索語を用いて前記 3D 都市モデルを検索して、前記受け付けた景観の表現から位置を絞り込む情報を取得し、

前記演算装置が、前記位置を絞り込むための情報を表示するための画面データを生成し、
出力することを特徴とする位置特定支援方法。

30

【請求項 9】

請求項 8 に記載の位置特定支援方法であって、

前記演算装置が、前記受け付けられた景観の表現から特定されたオブジェクトを視認可能な領域を取得することを特徴とする位置特定支援方法。

【請求項 10】

請求項 9 に記載の位置特定支援方法であって、

前記記憶装置は、前記 3D 都市モデルに含まれるオブジェクトが視認可能な位置の情報を含む可視地点情報を格納し、

40

前記位置特定支援方法は、

前記演算装置が、前記特定されたオブジェクトをキーとして前記可視地点情報を参照して、当該オブジェクトを視認可能な領域を取得することを特徴とする位置特定支援方法。

【請求項 11】

請求項 9 に記載の位置特定支援方法であって、

前記演算装置が、前記 3D 都市モデルを用いて、前記特定されたオブジェクトの視認が他のオブジェクトによって妨げられるかを計算して、当該オブジェクトを視認可能な領域を取得することを特徴とする位置特定支援方法。

【請求項 12】

50

請求項 9 に記載の位置特定支援方法であって、
前記演算装置が、当該オブジェクトを視認可能な領域を地図に重畠して表示するための画面データを出力することを特徴とする位置特定支援方法。

【請求項 13】

請求項 12 に記載の位置特定支援方法であって、
前記演算装置が、現在の候補位置と前記特定されたオブジェクトとの間の領域を地図に重畠して表示するための画面データを出力することを特徴とする位置特定支援方法。

【請求項 14】

請求項 13 に記載の位置特定支援方法であって、
前記演算装置が、前記特定されたオブジェクトの位置を中心とした円を地図に重畠して表示するための画面データを出力することを特徴とする位置特定支援方法。 10