

【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 3 区分

【発行日】平成 28 年 4 月 14 日 (2016.4.14)

【公開番号】特開 2015-7818 (P2015-7818A)

【公開日】平成 27 年 1 月 15 日 (2015.1.15)

【年通号数】公開・登録公報 2015-003

【出願番号】特願 2013-131858 (P2013-131858)

【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

G 0 1 C 21/26 (2006.01)

G 0 8 G 1/09 (2006.01)

【F I】

G 0 8 G 1/16 D

G 0 1 C 21/00 B

G 0 8 G 1/09 H

【手続補正書】

【提出日】平成 28 年 2 月 25 日 (2016.2.25)

【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】

無線通信を介して受信された情報から他の移動体の位置情報を取得する第 1 取得手段と

、

前記他の移動体に関し前記第 1 取得手段による位置情報の取得が途切れた場合に、前記位置情報を用いて前記他の移動体の現在位置を推定し、対応する推定位置情報を生成する第 1 推定手段と、

を有することを特徴とするナビゲーション装置。

【請求項 2】

前記第 1 推定手段は、

表示手段による地図の表示範囲外に存在する前記他の移動体の現在位置を推定することを特徴とする請求項 1 に記載のナビゲーション装置。

【請求項 3】

前記第 1 推定手段による前記推定位置情報に基づく前記他の移動体の現在位置が前記表示手段による地図の表示範囲内に到達するときに、前記推定位置情報に基づき前記他の移動体の現在位置の表示を開始するように、前記表示手段を制御する表示制御手段をさらに備えることを特徴とする請求項 2 に記載のナビゲーション装置。

【請求項 4】

前記第 1 取得手段により取得された位置情報を蓄積する第 1 蓄積手段をさらに備え、

前記第 1 推定手段は、

前記第 1 蓄積手段に蓄積された位置情報を用いて前記他の移動体の現在位置を推定することを特徴とする請求項 3 に記載のナビゲーション装置。

【請求項 5】

前記表示範囲外に存在する他の移動体に関し前記第 1 蓄積手段に蓄積された位置情報に基づき、前記表示範囲外に存在する他の移動体が今後前記表示範囲内となるか否かを予測する予測手段をさらに有し、

前記第 1 推定手段は、

前記予測手段により今後前記表示範囲内となると予測された他の移動体の現在位置の推定を行う

ことを特徴とする請求項 4に記載のナビゲーション装置。

【請求項 6】

前記第 1 推定手段は、

前記予測手段により今後前記表示範囲内とならないと予測された他の移動体の現在位置の推定を行わない

ことを特徴とする請求項 5に記載のナビゲーション装置。

【請求項 7】

前記表示制御手段は、

前記推定位置情報に基づく前記他の移動体の現在位置を、前記第 1 取得手段により取得された位置情報に基づく前記他の移動体の現在位置と異なる表示態様で表示するように、前記表示手段を制御する

ことを特徴とする請求項 1 乃至6のいずれか 1 項に記載のナビゲーション装置。

【請求項 8】

ナビゲーション装置と情報送受信可能に接続された通信装置であって、

無線通信を介して情報を受信する受信手段と、

前記受信手段により受信された情報から前記他の移動体の位置情報を取得する第 2 取得手段と、

前記第 2 取得手段により取得された位置情報を蓄積する第 2 蓄積手段と、

表示手段による地図の表示範囲外に存在する前記他の移動体に関し前記第 2 取得手段による位置情報の取得が途切れた場合に、前記第 2 蓄積手段に蓄積された位置情報を用いて前記他の移動体の現在位置を推定する第 2 推定手段と、

前記第 2 推定手段により推定された位置情報に基づく前記他の移動体の現在位置が前記表示範囲内に到達するときに、前記ナビゲーション装置が前記第 2 推定手段により推定された位置情報に基づき前記表示手段による前記他の移動体の現在位置の表示を開始するように、前記第 2 推定手段により推定された位置情報を前記ナビゲーション装置へ出力する出力手段と、

を有することを特徴とする通信装置。

【請求項 9】

無線通信を介して受信された情報から他の移動体の位置情報を取得する取得手順と、

前記他の移動体に関し前記取得手順での位置情報の取得が途切れた場合に、前記位置情報を用いて前記他の移動体の現在位置を推定する推定手順と、

を有することを特徴とするナビゲーション方法。

【請求項 10】

無線通信を介して受信された情報から他の移動体の位置情報を取得する取得手順と、

前記他の移動体に関し前記取得手順での位置情報の取得が途切れた場合に、前記位置情報を用いて前記他の移動体の現在位置を推定する推定手順と、

をコンピュータに実行させることを特徴とするナビゲーションプログラム。