【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17年5月12日(2005.5.12)

【公開番号】特開2001-91253(P2001-91253A)
【公開日】平成13年4月6日(2001.4.6)
【出願番号】特願平11-272532
【国際特許分類第７版】
　Ｇ０１Ｃ　15/00
　Ｈ０４Ｎ　 5/225
【ＦＩ】
　Ｇ０１Ｃ　15/00　　A
　Ｈ０４Ｎ　 5/225　　F

【手続補正書】
【提出日】平成16年6月28日(2004.6.28)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】請求項７
【補正方法】変更
【補正の内容】
【請求項７】
　前記座標検出手段が、ＧＰＳ（Global Positioning System）を利用して前記絶対座標を検出することを特徴とする請求項１に記載の測距装置の地図座標検出システム。
【手続補正２】
【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】
　例えば座標検出手段は、ＧＰＳ（Global Positioning System）を利用して絶対座標を検出する。
【手続補正３】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００１２
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００１２】
　カメラ本体１０の前面において、撮影レンズ１１の左上にはファインダ窓１２が設けられ、右上にはストロボ１３が設けられている。カメラ本体１０の上面において、撮影レンズ１１の真上には、測距光であるレーザ光を照射する発光装置１４が配設されている。発光装置１４の左側にはレリーズスイッチ１５、液晶表示パネル１６が設けられ、右側にはモード切替ダイヤル１７が設けられている。カメラ本体１０の側面には、ＩＣメモリカード等の記録媒体を挿入するためのカード挿入口１９が形成され、また、ビデオ出力端子２０、インターフェースコネクタ２１、ＧＰＳ（Global Positioning System）アンテナ用コネクタ１８が設けられている。また、カメラ本体１０の背面（図１０参照）には画像表示ＬＣＤ液晶パネル３７と、撮像モードと再生モードを切り替えるＲＥＣ／ＰＬＡＹ切替スイッチ２９が設けられている。
【手続補正４】
【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】００４１
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００４１】
ステップ１１２では、方位センサー４６により撮像レンズの向いている方位が検出され、ステップ１１３では、カメラの傾斜角度が傾斜角度センサー４８により検出される。ステップ１１４では、ＧＰＳアンテナ５０で受信された衛星からの信号をＧＰＳ受信回路２２で解析して、カメラの位置座標である経度、緯度、高度を求める。ステップ１１５では、ステップ１０９、ステップ１１１においてメモリ３４に一時的に記憶された距離データおよび画像データがステップ１１２～ステップ１１４で得られた方位データ、傾斜角度データ、位置座標データ（経度、緯度、高度）とともに１つのファイルとして記録倍媒体Ｍに記録されこのルーチンは終了する。
【手続補正５】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００５５
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００５５】
したがって式（８）～式（１１）から、点S_pの経緯度（ϕ_p，ψ_p）は
$\phi p = \phi + \alpha \cdot D_p \times \sin(\theta_n + \tan^{-1}(W_p / f))$　・・・（１２）
$\psi p = \psi + \beta \cdot D_p \times \cos(\theta_n + \tan^{-1}(W_p / f))$　・・・（１３）
で算出される。
【手続補正６】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００５８
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００５８】
点Ｐに対応する被写体の経緯度（ϕ_p'，ψ_p'）は、式（１２）、（１３）のD_pにD_p'を、θ_nにθ_n'を代入した式
$\phi_p' = \phi + \alpha \cdot D_p' \times \sin(\theta n' + \tan^{-1}(W_p / f))$　・・・（１４）
$\psi_p' = \psi + \beta \cdot D_p' \times \cos(\theta n' + \tan^{-1}(W_p / f))$　・・・（１５）
によって求められる。ここでD_p'は、
$D_p' = D_p \times \cos\theta_Z$　・・・（１６）
で表されるので、経緯度（ϕ_p'，ψ_p'）は
$\phi_p' = \phi + \alpha \cdot D_p \times \cos\theta_Z \times \sin(\theta_n' + \tan^{-1}(W_p / f))$　・・・（１７）
$\psi_p' = \psi + \beta \cdot D_p \times \cos\theta_Z \times \cos(\theta_n' + \tan^{-1}(W_p / f))$　・・・（１８）
によって算出される。