



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) **ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ**

(21)(22) Заявка: 2012133984/11, 07.08.2012

Приоритет(ы):

(30) Конвенционный приоритет:

24.08.2011 DE 102011081456.6

(43) Дата публикации заявки: 20.02.2014 Бюл. № 5

Адрес для переписки:

129090, Москва, ул. Б. Спасская, 25, стр.3, ООО
"Юридическая фирма Городисский и Партнеры"

(71) Заявитель(и):

**ФОРД ГЛОУБАЛ ТЕКНОЛОДЖИЗ,
ЭлЭлСи (US)**

(72) Автор(ы):

**РОЭБЕР Марк (DE),
ГУНИА Дирк (DE),
ВЕИ Торстен (DE),
ДОЭРНЕ Геральд (DE)**(54) **СПОСОБ И УСТРОЙСТВО ДЛЯ РАСПОЗНАВАНИЯ ДОРОЖНЫХ ЗНАКОВ**

(57) Формула изобретения

1. Способ распознавания дорожных знаков в моторном транспортном средстве, присутствующих в окрестности моторного транспортного средства, которые выявляются и отображаются водителю в моторном транспортном средстве, включающий следующие этапы, на которых:

а) определяют, на основе предписанного критерия, действителен ли выявленный дорожный знак для текущей ситуации вождения моторного транспортного средства;

и
б) скрывают или отображают этот дорожный знак в качестве функции результата этого определения.

2. Способ по п.1, в котором вероятность действительности дорожного знака определяется на этапе а) в качестве функции информации о дорожном знаке (TS_n) и информации о ситуации вождения (DS).

3. Способ по п.2, в котором информация о дорожном знаке (TS_n) имеет по меньшей мере один параметр из группы, содержащей тип (Т) дорожного знака, предельное значение (V), предписанное дорожным знаком, положение (P) дорожного знака и ограничение (q) дорожного знака, которое определяется дополнительными знаками.

4. Способ по п.2 или 3, в котором информация о ситуации вождения (DS) имеет по меньшей мере один параметр из группы, содержащей скорость (v) движения, скорость (Y) рыскания, угол (SWA) поворота рулевого колеса, состояние отображения направления движения (TI) или пройденное расстояние или маршрут (x).

5. Способ по п.2, в котором вероятность действительности дорожного знака дополнительно определяется на этапе а) на основе специфичной полосе движения информации (FI).

6. Способ по п.5, в котором

A 4 8 6 3 3 9 8 4 A RU 2 0 1 2 1 3 3 9 8 4 A

RU 2 0 1 2 1 3 3 9 8 4 A

специфичная полосе движения информация (FI) специфична началу (ERS) съезда с автострады или окончанию (ERE) съезда с автострады.

7. Способ по п.5 или 6, в котором специфичная полосе движения информация (FI) специфична выполнению смены полосы движения.

8. Устройство распознавания дорожных знаков в моторном транспортном средстве, которое выполнено с возможностью выявления дорожных знаков, присутствующих в окрестности моторного транспортного средства, и отображения указанных дорожных знаков водителю в моторном транспортном средстве, при этом устройство выполнено с возможностью осуществления способа по любому из пп.1-7.

R U 2 0 1 2 1 3 3 9 8 4 A

R U 2 0 1 2 1 3 3 9 8 4 A