

【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4部門第1区分

【発行日】平成20年2月28日(2008.2.28)

【公表番号】特表2007-516371(P2007-516371A)

【公表日】平成19年6月21日(2007.6.21)

【年通号数】公開・登録公報2007-023

【出願番号】特願2006-547118(P2006-547118)

【国際特許分類】

E 0 5 F 15/20 (2006.01)

E 0 5 F 15/16 (2006.01)

E 0 6 B 9/02 (2006.01)

E 0 6 B 9/68 (2006.01)

【F I】

E 0 5 F 15/20

E 0 5 F 15/16

E 0 6 B 9/02 A

E 0 6 B 9/68 A

【手続補正書】

【提出日】平成19年12月14日(2007.12.14)

【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】

アクセスバリアを自動的に制御するためのオペレータシステムであって、
 少なくとも一つのアクセスバリアに関連したコントローラ、
 オペレーション信号を送受信するための、前記コントローラに関連した少なくとも一つのビーコントランシーバ、並びに
 トランスポングダと、前記トランシーバを通じて前記コントローラに接続されるプロセッサとを含む少なくとも一つの関連デバイスを有し、

前記トランスポングダは、前記ビーコントランシーバに関する前記関連デバイスの位置に基づいて前記ビーコントランシーバにオペレーション信号で接続可能であり、前記コントローラは前記関連デバイスを識別するようにプログラムされ、前記ビーコントランシーバは少なくとも一つの電力レベルを有する方向ビーコン信号を周期的に発生し、前記コントローラは、前記オペレーション信号をモニターし、前記オペレーション信号に基づいた前記アクセスバリアの位置を制御する、
 ことを特徴とするオペレータシステム。

【請求項2】

請求項1のオペレータシステムであって、
 前記コントローラはプログラムボタンに接続され、
 前記プログラムボタンの作動により、前記コントローラは、前記少なくとも一つの関連デバイスから最初のオペレーション信号を受信するための記憶フェーズのための準備をし、
 前記関連デバイスは、さらに、
 前記プロセッサに接続される記憶ボタンであって、前記関連デバイスが、動作位置に位

置され、前記記憶フェーズ中の前記記憶ボタンに作動で、前記コントローラは動作信号を記憶する、ところの記憶ボタン、
を含み、

前記関連デバイスは、付勢位置に位置され、前記記憶フェーズ中の前記記憶ボタンの作動で、前記コントローラは付勢信号を記憶し、前記コントローラは前記動作信号及び前記付勢信号のそれぞれの強度からベースプロファイルを生成する、
ところのオペレータシステム。

【請求項3】

請求項2のオペレータシステムであって、

前記トランスポンダは、前記記憶フェーズの完了の後に、トランスポンダ信号を周期的に生成し、前記トランスポンダ信号が前記付勢信号及び前記動作信号の一方と実質的に同等であるとき、前記コントローラはモニターしたプロファイルの生成を開始し、前記モニターしたプロファイルが前記ベースプロファイルに一致した場合、前記コントローラは前記アクセスバリアを移動させる、
ところのオペレータシステム。

【請求項4】

請求項3のオペレータシステムであって、

前記ベースプロファイルに一致する前記モニターしたプロファイルが減少している場合、前記コントローラは前記アクセスバリアを開き、
前記ベースプロファイルに一致する前記モニターしたプロファイルが増加している場合、前記コントローラは前記アクセスバリアを閉じる、
ところのオペレータシステム。

【請求項5】

請求項3のオペレータシステムであって、

前記コントローラは前記動作及び付勢信号から、モニターしたプロファイルを生成し、前記記憶フェーズの完了後に、前記モニターしたプロファイルが前記ベースプロファイルと一致していない場合、前記コントローラは前記アクセスバリアを所定の場所に残す、
ところのオペレータシステム。

【請求項6】

請求項2のオペレータシステムであって、

前記関連デバイスは、前記ビーコンランシーバの範囲内に位置され、
前記記憶フェーズ中の前記プログラムボタンの作動で、前記コントローラは、前記トランスポンダのアイデンティティを記憶する、
ところのオペレータシステム。

【請求項7】

請求項6のオペレータシステムであって、

前記トランスポンダは、前記コントローラによって検出される応答信号を生成し、
前記コントローラは、前記応答信号が所定の時間の間に前記コントローラによって受信されたか否かに対応する位置状態を記憶するメモリデバイスを含む、
ところのオペレータシステム。

【請求項8】

請求項7のオペレータシステムであって、

前記位置状態は、前記応答信号及び前記ビーコン信号の電力レベルのリターンに従って A W A Y 及び D O C K E D のうちの一つに指定される、
ところのオペレータシステム。

【請求項9】

請求項8のオペレータシステムであって、

前記コントローラは、前記応答信号のリターンに従って前記アクセスバリアを移動する、
ところのオペレータシステム。

【請求項 10】

請求項 1 のオペレータシステムであって、

前記ビーコン信号は、高、中及び低のそれぞれ異なった三つの電力レベルを有し、前記電力レベル信号の各々が有効範囲を有し、前記電力レベル信号の各々は、前記トランスポンダの位置状態を決定するために、所定のシーケンスで発生される、
ところのオペレータシステム。

【請求項 11】

請求項 10 のオペレータシステムであって、

前記コントローラが、前記ビーコン信号の電力レベルの変化を検出して、前記アクセスバリアを移動させる、
ところのオペレータシステム。

【請求項 12】

請求項 11 のオペレータシステムであって、

高電力レベル信号が前記ビーコントランシーバにより生成されるときに、前記ビーコントランシーバが前記トランスポンダから応答信号を受信しなかった場合、前記関連デバイスは、AWAYの位置状態にある、
ところのオペレータシステム。

【請求項 13】

請求項 12 のオペレータシステムであって、

前記ビーコン信号は、前記AWAY位置状態から前記DOCKED位置状態への変更のとき、前記低電力レベルで発生され、

前記ビーコン信号は、前記DOCKED位置状態から前記AWAY位置状態への変更のとき、前記高電力レベルで発生される、
ところのオペレータシステム。

【請求項 14】

請求項 13 のオペレータシステムであって、

前記ビーコン信号は、所定の数の前記低電力レベル信号が応答されなくなるまで、前記ビーコントランシーバによって繰り返して発生される、
ところのオペレータシステム。

【請求項 15】

請求項 13 のオペレータシステムであって、

前記ビーコン信号は、所定の数の前記中電力レベル信号が応答されなくなるまで、前記ビーコントランシーバによって繰り返して発生される、
ところのオペレータシステム。

【請求項 16】

請求項 15 のオペレータシステムであって、

前記コントローラは、前記関連デバイスからの前記応答信号を確認し、前記所定の数の前記中電力信号が応答されなかった後に前記アクセスバリアを閉じる、
ところのオペレータシステム。

【請求項 17】

請求項 13 のオペレータシステムであって、

前記ビーコン信号は、所定の数の高電力レベル信号が応答されるまで、前記ビーコントランシーバによって繰り返して発生される、
ところのオペレータシステム。

【請求項 18】

請求項 17 のオペレータシステムであって、

前記ビーコン信号は、前記中電力レベル信号の一つが応答されず、前記低電力レベル信号の一つが応答された場合を除き、所定の数の前記中電力レベル信号が応答されるまで、前記ビーコントランシーバによって繰り返して発生される、
ところのオペレータシステム。

【請求項 19】

請求項 18 のオペレータシステムであって、
前記コントローラは、前記関連デバイスからの前記応答信号を確認し、前記所定の数の前記中電力レベル信号が応答された後、又は前記低電力レベル信号が応答された後に、前記アクセスバリアを開ける、
ところのオペレータシステム。

【請求項 20】

請求項 19 のオペレータシステムであって、
前記関連デバイスが前記記憶フェーズにないときに、前記記憶ボタンが作動すると、前記コントローラは前記移動可能バリアの移動を起動させる、
ところのオペレータシステム。

【請求項 21】

請求項 1 のオペレータシステムであって、
前記コントローラが、少なくとも一つの方向プロフィールを記憶する、
ところのオペレータシステム。

【請求項 22】

請求項 21 のオペレータシステムであって、
前記トランスポンダは、前記ビーコン信号が受信されると、応答信号を戻す、
ところのオペレータシステム。

【請求項 23】

請求項 22 のオペレータシステムであって、
前記コントローラが、前記方向プロフィールとの比較のため、前記応答信号のリターンに基づいて実際のプロフィールを生成する、
ところのオペレータシステム。

【請求項 24】

請求項 23 のオペレータシステムであって、
前記コントローラは、前記方向プロフィールが前記実際のプロフィールと一致しない場合、修正動作をとる、
ところのオペレータシステム。

【請求項 25】

請求項 24 のオペレータシステムであって、
前記コントローラは、前記方向プロフィールが前記実際のプロフィールと一致した場合、前記修正動作をやめる、
ところのオペレータシステム。

【請求項 26】

請求項 24 のオペレータシステムであって、
前記修正動作が、少なくとも一つのアクセスバリアをブロック位置に移動させること、及びセンサ出力を生成する前記関連デバイスに警告信号を送ること、を含む、
オペレータシステム。

【請求項 27】

請求項 24 のオペレータシステムであって、
前記修正動作が、警告信号を他の前記関連デバイスへ送る前記コントローラを含む、
ところのオペレータシステム。

【請求項 28】

請求項 1 のオペレータシステムであって、
さらに、
前記関連デバイスに担持され、前記オペレーション信号を生成するグローバル・ポジショニング・センサ、及び
前記コントローラに接続されるメモリデバイスであって、前記メモリデバイスが、前記センサによって確立される動作位置及びパーク位置を記憶する、ところのメモリデバイス

、
を含み、

前記コントローラは、前記オペレーション信号と、前記実際の位置及び前記パーク位置とを周期的に比較し、前記バリアを移動させるか否かを決定するためにバリア状態をチェックする、
ところのオペレータシステム。

【請求項 29】

請求項 2 のオペレータシステムであって、
前記コントローラは、前記記憶フェーズの間、周波数範囲内で周波数チャンネルの数をスキャンし、使用の最も静かな周波数を選択する、
ところのオペレータシステム。