

【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)

【公表番号】特表2000-509829(P2000-509829A)

【公表日】平成12年8月2日(2000.8.2)

【出願番号】特願平10-538498

【国際特許分類第7版】

G 0 1 S 5/14

G 0 1 C 21/00

G 0 8 B 25/10

【F I】

G 0 1 S 5/14

G 0 1 C 21/00 A

G 0 8 B 25/10 D

【手続補正書】

【提出日】平成16年8月13日(2004.8.13)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】補正の内容のとおり

【補正方法】変更

【補正の内容】



## 手 続 補 正 書

平成16年8月13日

特許庁長官 殿

## 1. 事件の表示

平成10年 特許願 第538498号

## 2. 補正をする者

名 称 モトローラ・インコーポレイテッド

## 3. 代 理 人

住 所 東京都千代田区大手町二丁目2番1号 新大手町ビル206区  
ユアサハラ法律特許事務所

電 話 3270-6641~6646

氏 名 (8970) 弁理士 社 本 一 夫



住 所 同所

担当者 氏 名 (7527) 弁理士 小 林 泰



## 4. 補正対象書類名

請求の範囲



## 5. 補正対象項目名

請求の範囲

## 6. 補正の内容

別紙の通り



(別紙)

### 請求の範囲

『1. 可動車両内に搭載された緊急時呼び出しシステム（ECS）内の測位システムの精度喪失を決定する方法であって、

前記測位システムの測位ソリューションの精度を決定するステップ（100～110）と、

前記の決定された精度をスレッショルド値と比較するステップ（160）と、  
前記の比較した結果に基づいて前記測位システムの保全性の指示を与えるステップ（170）と

を備える方法。

2. 前記指示を与えるステップは、前記の決定された精度が前記スレッショルド値を超えるとき前記ECSが動作不能状態であることを示す警報を発生するステップを含む請求項1記載の方法。

3. 前記スレッショルド値が前記ECSの要求測位精度に基づいて決定される請求項1記載の方法。

4. 前記精度を決定するステップがカルマン・フィルタリング共分散情報を用いるステップを含む請求項1記載の方法。

5. 前記精度を決定するステップが最小二乗共分散情報を用いるステップを含む請求項1記載の方法。

6. 前記精度を決定するステップが加重最小二乗共分散情報を用いるステップを含む請求項1記載の方法。

7. 可動車両内に搭載された緊急時呼び出しシステム（ECS）内における測位システムのサブシステムの障害を決定する方法であって、前記測位システムが推測航法（DR）サブシステムと統合された全地球測位衛星（GPS）サブシステムを含む、前記方法において、

前記DRサブシステムの測位ソリューションと前記GPS測位サブシステムの測位ソリューションとの間の不整合性を決定するステップ（200，230，260）と、

前記GPSサブシステムまたは前記DR測位サブシステムのいずれかに対する

前記不整合性を分離するステップ（210，240，270）と、

前記測位サブシステムの一方が障害を発生したことの指示を与えるステップ（220，250，280）と  
を備える方法。

8. 前記決定するステップが、G P S情報を用いて前記D Rサブシステム内の  
D Rセンサの精度を高めるD Rセンサ較正フィルタを用いるステップを含む請求  
項7記載の方法。

9. 可動車両に搭載するための緊急時呼び出しシステム（E C S）であって、  
セルラ電話システム（20）と、

前記可動車両の位置を決定する測位システム（60，70）と、

前記E C Sを活動化する少なくとも1つのセンサ（35，40）と、

前記測位システムの保全性を決定し、且つ前記保全性を前記可動車両のユーザ  
に指示する手段（30，50）と  
を備える緊急時呼び出しシステム。

10. 前記決定する手段が、前記測位システムが障害を発生したとき前記ユー  
ザに警報を与える手段を含む請求項9記載のE C緊急時呼び出しシステム。』