



**ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ**

(12) ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ

(21)(22) Заявка: 2012111208/08, 06.08.2010

Приоритет(ы):

(30) Конвенционный приоритет:
31.08.2009 EP 09011182.4

(43) Дата публикации заявки: 27.10.2013 Бюл. № 30

(85) Дата начала рассмотрения заявки РСТ на
национальной фазе: 02.04.2012(86) Заявка РСТ:
EP 2010/004838 (06.08.2010)(87) Публикация заявки РСТ:
WO 2011/023284 (03.03.2011)

Адрес для переписки:

197101, Санкт-Петербург, а/я 128, ООО "АРС-
ПАТЕНТ", М.В. Хмаре

(71) Заявитель(и):

**ЭКСЕНТЧЕ ГЛОБАЛ СЕРВИСЕЗ
ЛИМИТЕД (IE)**

(72) Автор(ы):

**ШЭФЕР Йорг (DE),
ТОМА Давид (DE)****(54) СПОСОБ И УСТРОЙСТВО ДЛЯ ОБЕСПЕЧЕНИЯ ЗАЩИТЫ ЛИЧНЫХ ДАННЫХ
ПОЛЬЗОВАТЕЛЯ****(57) Формула изобретения**

1. Способ обеспечения конфиденциальности пользователя (108) и применимости данных, сообщаемых серверу (106) устройством (101), таким как транспортное телематическое устройство, реализуемый с использованием компьютера, который включает:

перемещение устройства (101) в течение промежутка времени;

прием данных устройством (101) в течение промежутка времени;

обработку принятых данных с помощью устройства (101);

сведение обработанных данных с помощью устройства (101) в матрицу, причем строки и столбцы матрицы определяют обстоятельства перемещения устройства (101), и матрица содержит множество матричных элементов, причем каждый матричный элемент включает расстояние, покрытое устройством (101) в течение промежутка времени при паре указанных predetermined обстоятельств перемещения; и передачу сведенных данных от устройства (101) к серверу (106).

2. Способ по п.1, отличающийся тем, что обработанные данные содержат, по меньшей мере, одни из следующих данных: данные местоположения, данные скорости и данные времени; причем данные скорости указывают величину скорости, с которой перемещалось устройство (101), при этом способ дополнительно включает:

корреляцию данных местоположения и/или данных скорости и/или данных времени с картографической информацией, сохраненной на устройстве (101);

определение, с помощью устройства (101) и на основании корреляции, что пользователь совершил действие с соответствующими последствиями; и генерацию устройством (101) сигнала тревоги в ответ на действие.

3. Способ по п.2, отличающийся тем, что включает:

шифрование, перед передачей, сведенных данных, причем сведенные данные могут быть дешифрованы сервером (106) без помощи пользователя;

шифрование, перед передачей, обработанных данных, соответствующих действию, причем обработанные данные могут быть дешифрованы только ключом пользователя;

передачу зашифрованных обработанных данных от устройства (101) к серверу (106).

4. Способ по любому из предшествующих пунктов, отличающийся тем, что predetermined обстоятельства перемещения включают одно или несколько из следующих:

диапазон скорости, с которой устройство (101) покрыло расстояние;

значение ускорения, с которым устройство (101) покрыло расстояние;

ограничение скорости, соответствующее, по меньшей мере, одному местоположению в пределах покрытого устройством (101) расстояния;

категория дороги, соответствующая, по меньшей мере, одному местоположению, пройденному устройством (101).

5. Способ по п.2 или 3, отличающийся тем, что картографическая информация содержит набор координат карты, причем корреляция данных местоположения и данных скорости включает корреляцию данных местоположения и данных скорости с категорией дороги и/или ограничением скорости, связанными с набором координат карты.

6. Способ по п.2 или 3, отличающийся тем, что действие содержит одно или несколько из следующих:

превышение ограничения скорости;

превышение predetermined значения ускорения;

приближение к местоположению, которое представляет собой риск для пользователя, или нахождение в указанном местоположении.

7. Способ по п.2 или 3, отличающийся тем, что устройство (101) не отображает картографическую информацию.

8. Способ по любому из пп.1-3, отличающийся тем, что, по меньшей мере, один матричный элемент E_{ij} состоит из множества компонентов, при этом каждый компонент e_{ij}^k множества компонентов определяет расстояние, причем расстояние, определенное

компонентом e_{ij}^k , могло быть покрыто в течение промежутка времени, несмежного с промежутком времени, в течение которого было покрыто расстояние, определенное следующим компонентом e_{ij}^{k+1} , при этом множество компонентов каждого матричного элемента определяют расстояние, покрытое устройством (101) в течение промежутка времени при паре predetermined обстоятельств перемещения, соответствующих указанному матричному элементу, причем множество матричных элементов определяют расстояние, покрытое устройством (101) в течение промежутка времени.

9. Способ по любому из пп.1-3, отличающийся тем, что устройство (101) встроено в транспортное средство (102), а способ дополнительно включает компенсацию пользователю благодаря тому, что устройство (101) встроено в транспортное средство (102).

10. Способ по любому из пп.1-3, отличающийся тем, что матрица используется для вычисления указания на характер вождения.

11. Способ по любому из пп.1-3, отличающийся тем, что дополнительно включает:

агрегацию переданных данных с данными от, по меньшей мере, одного другого устройства (101) на сервере (106);

генерацию статистических данных на основании агрегированных данных на сервере (106); и предпочтительно включает

обеспечение WEB-портала, при этом пользователь может получить доступ к статистическим данным и/или сведенным данным пользователя посредством WEB-портала.

12. Компьютерный программный продукт, включающий машиночитаемые инструкции, которые, при загрузке и выполнении на устройстве (101), таком как транспортное телематическое устройство, обеспечивают выполнение устройством (101) операций в соответствии со способом по любому из предшествующих пунктов.

13. Устройство (101), такое как транспортное телематическое устройство (101), содержащее

приемник, выполненный с возможностью приема данных в течение промежутка времени, причем принятые данные указывают на то, что устройство (101) перемещалось в течение промежутка времени;

процессор, выполненный с возможностью обработки принятых данных и сведения обработанных данных в матрицу, причем строки и столбцы матрицы определяют обстоятельства перемещения устройства (101), и матрица содержит множество матричных элементов, причем каждый матричный элемент включает расстояние, покрытое устройством (101) в течение промежутка времени при паре указанных predetermined обстоятельств перемещения; и

передатчик, выполненный с возможностью передачи сведенных данных в сервер (106).

14. Устройство (101) по п.13, отличающееся тем, что физически встроено в транспортное средство (102), причем устройство (101) использует для связи интерфейс транспортного средства.

15. Мобильное устройство (101), такое как мобильный телефон (101), содержащее приемник, выполненный с возможностью приема данных в течение промежутка времени, причем принятые данные указывают на то, что мобильное устройство (101) перемещалось в течение промежутка времени;

процессор, выполненный с возможностью обработки принятых данных и сведения обработанных данных в матрицу, причем строки и столбцы матрицы определяют обстоятельства перемещения мобильного устройства (101), и матрица содержит множество матричных элементов, причем каждый матричный элемент включает расстояние, покрытое мобильным устройством (101) в течение промежутка времени при паре указанных predetermined обстоятельств перемещения; и

передатчик, выполненный с возможностью передачи сведенных данных в сервер (106).