



SUOMI-FINLAND

(FI)

Patentti- ja rekisterihallitus
Patent- och registerstyrelsen

(11) (21) Patenttihakemus - Patentansökan 971419

(51) Kv.lk.6 - Int.kl.6

G 01C 21/20

(22) Hakemispäivä - Ansökningsdag 04.04.1997

(24) Alkupäivä - Löpdag 05.10.1995

(41) Tullut julkiseksi - Blivit offentlig 04.04.1997

(86) Kv. hakemus - Int. ansökan PCT/DE95/01414

(32) (33) (31) Etuoikeus - Prioritet

07.10.1994 DE 4436992 P

14.09.1995 DE 19535576 P

(71) Hakija - Sökande

1. Mannesmann AG, Mannesmannufer 2, 40213 Düsseldorf, Germany, (DE)

(72) Keksijä - Uppfinnare

1. Waizmann, Gerd, Moosen 22, 83083 Riedering, Germany, (DE)

2. Garth-Waite, Paul, Ahornweg 5, 85598 Baldham, Germany, (DE)

3. Albrecht, Owe, Griegstrasse 11, 80807 München, Germany, (DE)

(74) Asiamies - Ombud: Kolster Oy Ab, Iso Roobertinkatu 23, 00120 Helsinki

(54) Keksinnön nimitys - Uppfinningens benämning

Kohteen syöttäminen navigaatiojärjestelmää varten
Målinmatning för ett navigationssystem

(57) Tiivistelmä - Sammandrag

Keksintö kohdistuu menetelmään ja laitteeseen ajoneuvon kuljettajan kohteeseenohjauksen tukemiseksi kohdesijainnin saavuttamiseksi ajoneuvolla, jossa selvitetään ajankohtainen sijaintipaikka, määritetään ajoreitti ja tätä ajoreittiä varten ajan-kohtaiset ajo-ohjeet tuodaan ajoneuvon ulkopuolelle sovitetusta liikenteenlaskentalaitteesta (22) ja ilmoitetaan kuljettajalle. Puoliautomaattisen kohteeseenohjauksen tukemisen antamiseksi erityisesti usein toistuvien rutiinimatkojen yhteydessä, jolloin ajoneuvon kuljettajan syöttötyö on minimoitu, ehdotetaan keksinnössä, että kohdesijainti päätellään itsetoimisesti todennäköisyyssnäkökohtien mukaan menneisyydestä tallennettujen ajotietojen avulla.

Uppfinningen riktar sig på ett förfarande och en anordning för att stöda målstyrning av ett fordon's förare för att med ett fordon nå en målposition, vid vilket den aktuella positionen utreds, en färdväg bestäms och en aktuell vägbeskrivning av denna färdväg lämnas från en utanför fordonet anordnad trafikräknare (22) och meddelas föraren. För att stöda en halvautomatisk målstyrning särskilt i samband med ofta upprepade rutinfärder, varvid fordon'sförarens inmatningsarbete är minimerat, föreslås det enligt uppfinningen att målpositionen automatiskt bestäms utgående från sannolikhetssynpunkter med hjälp av tidigare lagrade köruppgifter.

