

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ

(21)(22) Заявка: 2016121402, 31.05.2016

Приоритет(ы):

(30) Конвенционный приоритет:
01.06.2015 US 14/726,748

(43) Дата публикации заявки: 05.12.2017 Бюл. № 34

Адрес для переписки:

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

(71) Заявитель(и):

ФОРД ГЛОУБАЛ ТЕКНОЛОДЖИЗ,
ЭлЭлСи (US)

(72) Автор(ы):

КРИШНАН Венкатеш (US)

(54) СИСТЕМА ТРАНСПОРТНОГО СРЕДСТВА (ВАРИАНТЫ) И СПОСОБ

(57) Формула изобретения

1. Система транспортного средства, содержащая:

модуль связи, запрограммированный принимать сигнал режима «без рук» с удаленного устройства;

устройство обработки, запрограммированное принимать сигнал режима «без рук» и активировать режим «без рук» транспортного средства в ответ на прием сигнала режима «без рук»;

устройство ввода, запрограммированное принимать временный код, и при этом устройство обработки запрограммировано активировать режим «без рук» транспортного средства в ответ на прием устройством ввода временного кода.

2. Система транспортного средства по п. 1, в которой активация режима «без рук» включает в себя установление максимальной скорости транспортного средства.

3. Система транспортного средства по п. 1, в которой активация режима «без рук» включает в себя установление максимального расстояния транспортного средства.

4. Система транспортного средства по п. 1, в которой временный код формируется после того, как модуль связи принимает сигнал режима «без рук» с удаленного устройства.

5. Система транспортного средства по п. 1, в которой устройство обработки запрограммировано формировать временный код в ответ на прием сигнала режима «без рук».

6. Система транспортного средства по п. 1, в которой модуль связи запрограммирован передавать временный код на удаленное устройство.

7. Система транспортного средства по п. 1, в которой устройство обработки запрограммировано отпирать дверь транспортного средства после того, как временный код принят устройством ввода.

8. Система транспортного средства по п. 1, в которой устройство обработки

A
2016121402 A
RU

R U 2 0 1 6 1 2 1 4 0 2 A

запрограммировано запускать двигатель транспортного средства после того, как временный код принят устройством ввода.

9. Система транспортного средства по п. 1, в которой устройство обработки запрограммировано принимать сигнал обновления с удаленного устройства, сигнал обновления представляет собой обновленный параметр.

10. Система транспортного средства по п. 9, в которой сигнал обновления принимается модулем связи.

11. Система транспортного средства по п. 9, в которой обновленный параметр включает в себя по меньшей мере одно из обновленной максимальной скорости транспортного средства и обновленного максимального расстояния транспортного средства, связанных с режимом «без рук» транспортного средства.

12. Способ, содержащий этапы, на которых принимают сигнал режима «без рук» с удаленного устройства; активируют режим «без рук» транспортного средства в ответ на прием сигнала режима «без рук»; принимают временный код и активируют режим «без рук» транспортного средства в ответ на прием устройством ввода временного кода.

13. Способ по п. 12, в котором активация режима «без рук» включает в себя этап, на котором устанавливают максимальную скорость транспортного средства.

14. Способ по п. 12, в котором активация режима «без рук» включает в себя этап, что на котором устанавливают максимальное расстояние транспортного средства.

15. Способ по п. 12, дополнительно содержащий этап, на котором формируют временный код после того, как принимают сигнал режима «без рук» с удаленного устройства.

16. Способ по п. 12, дополнительно содержащий этап, на котором передают временный код на удаленное устройство.

17. Способ по п. 12, дополнительно содержащий этап, что на котором отпирают дверь транспортного средства и запускают двигатель транспортного средства после того, как принимают временный код.

18. Способ по п. 12, дополнительно содержащий этапы, что на которых принимают сигнал обновления с удаленного устройства, сигнал обновления представляет собой обновленный параметр; и обновляют параметр режима «без рук» в соответствии с обновленным параметром, представленным сигналом обновления.

19. Способ по п. 18, в котором обновленный параметр включает в себя по меньшей мере одно из обновленной максимальной скорости транспортного средства и обновленного максимального расстояния транспортного средства, связанных с режимом «без рук» транспортного средства.

20. Система транспортного средства, содержащая модуль связи, запрограммированный принимать сигнал режима «без рук» с удаленного устройства; устройство обработки, запрограммированное принимать сигнал режима «без рук» и активировать режим «без рук» транспортного средства в ответ на прием сигнала режима «без рук», при этом активация режима «без рук» транспортного средства включает в себя установление максимальной скорости транспортного средства и максимального расстояния транспортного средства, при этом устройство обработки запрограммировано сформировать временный код, а модуль связи запрограммирован передавать временный код на удаленное устройство; и устройство ввода, запрограммированное принимать временный код,

R U 2 0 1 6 1 2 1 4 0 2 A

при этом устройство обработки запрограммировано активировать режим «без рук» транспортного средства в ответ на прием устройством ввода временного кода,

при этом модуль связи запрограммирован принимать сигнал обновления, представляющий собой по меньшей мере один обновленный параметр, и при этом устройство обработки запрограммировано активировать режим «без рук» транспортного средства в соответствии с по меньшей мере одним обновленным параметром.

R U 2 0 1 6 1 2 1 4 0 2 A