

【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3区分

【発行日】平成21年12月17日(2009.12.17)

【公開番号】特開2008-226239(P2008-226239A)

【公開日】平成20年9月25日(2008.9.25)

【年通号数】公開・登録公報2008-038

【出願番号】特願2008-54516(P2008-54516)

【国際特許分類】

G 06 F 1/32 (2006.01)

G 06 F 3/14 (2006.01)

G 09 G 3/20 (2006.01)

【F I】

G 06 F 1/00 3 3 2 Z

G 06 F 3/14 3 1 0 A

G 09 G 3/20 6 1 1 A

G 09 G 3/20 6 5 0 B

G 09 G 3/20 6 5 0 C

【手続補正書】

【提出日】平成21年10月29日(2009.10.29)

【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】

電子デバイスを制御するためのシステムにおいて、前記システムが、前記電子デバイスと接続していて、前記電子デバイスの振動のレベル又は姿勢変化率を感知する感知サブシステムと、

前記感知された振動のレベル又は姿勢変化率が限界値を越える場合、視覚システムにおいて表示されるグラフィックの複雑さを低減する制御信号を前記電子デバイスに供給する制御サブシステムと、

前記制御サブシステムと前記感知サブシステムとの間の少なくとも一つの通信接続とを有し、

前記制御サブシステムが、前記感知サブシステムからの少なくとも一つの信号の受信に応じて、前記電子デバイスに対して前記制御信号を与える前記システム。

【請求項2】

視覚システムの動作モードを切り替えるシステムにおいて、前記システムが、表示されるグラフィックの複雑性の相対的状態間の視覚システムの動作モードを切り替えるための姿勢トリガを有する制御サブシステム、および姿勢信号として前記制御サブシステムに送信される姿勢の変化を感知するための姿勢感知装置、を含み、

前記視覚システムが、ユニットモーションに因るグラフィック制限サブシステムを有する前記制御サブシステムによってモニターされ、前記グラフィック制限サブシステムは、姿勢信号の変化が、予め選択された範囲外か否かを判定し、前記制御サブシステムは、視覚システムの動作モードにおいて、表示されるグラフィックの複雑さを異なる状態へ変化することを開始することができる、システム。

【請求項3】

前記姿勢の変化が前記予め選択された範囲を超える場合に、前記視覚システムの解像度が低減されることを特徴とする請求項2記載のシステム。

【請求項4】

電子デバイスへの電力供給を制御するためのシステムにおいて、前記システムが、前記電子デバイスと接続していて、前記電子デバイスの少なくとも2つの物理的特性を感知する感知サブシステムであって、前記物理的特性の少なくとも一方が前記電子デバイスの地理空間位置であり、第一及び第二の物理特性信号を発生し、これら物理特性信号の少なくとも一方が空間位置信号である、前記感知サブシステムと、前記電子デバイスの第一の部分を第一のパワーモードから第二のパワーモードに切り替えるための第一の制御信号を前記電子デバイスに供給し、前記電子デバイスの第二の部分を前記第一のパワーモードから前記第二のパワーモードに切り替える第二の制御信号を、前記電子デバイスに供給する制御サブシステムであり、前記第一のパワーモードが、パワーオフモードとパワーオンモードの内的一方であり、前記第二のパワーモードが、パワーオフモードとパワーオンモードの内の他方である、前記制御サブシステムと、を有し、

前記制御サブシステムが、前記第一及び第二の制御信号を、前記第一及び第二の物理特性信号を受信するのに応答して、前記電子デバイスに供給し、前記第一及び第二の物理特性信号の少なくとも一方が、前記電子デバイスの地理空間位置を表す空間位置信号である、システム。

【請求項5】

前記感知される物理特性の他のものが姿勢である請求項4記載のシステム。

【請求項6】

前記感知される物理特性の他のものが加速度である請求項4記載のシステム。

【請求項7】

前記感知される物理特性の他のものが位置の変化である請求項4記載のシステム。

【請求項8】

電子デバイスへの電力供給を制御するためのシステムにおいて、前記システムが、前記電子デバイスに接続されており、所定の加速度閾値を超える電子デバイスの加速度を感知して、加速度信号を発生する加速度感知デバイス、

前記電子デバイスに接続されており、前記電子デバイスの姿勢の変化を感知して、姿勢変化信号を発生する姿勢感知デバイス、

前記電子デバイスの第一の部分を第一のパワーオフモードから第一のパワーオンモードに切り替えるための第一の制御信号、および前記電子デバイスの第二の部分を第二のパワーオフモードから第二のパワーオンモードに切り替える第二の制御信号を、前記電子デバイスに供給する制御サブシステムと、

を有し、

前記制御サブシステムが、前記第一の制御信号を、前記加速度感知デバイスから少なくとも一つの加速度信号を受信するのに応答して、前記電子デバイスに供給し、前記第二の制御信号を、前記姿勢感知デバイスから少なくとも一つの姿勢変化信号を受信するのに応答して、前記電子デバイスに供給する、システム。

【請求項9】

前記電子デバイスに接続されており、前記電子デバイスの地理空間位置を感知して、空間位置信号を発生する位置感知サブシステムをさらに含む請求項8記載のシステム。

【請求項10】

電子デバイスへの電力供給を制御するためのシステムにおいて、前記システムが、前記電子デバイスの少なくとも2つの物理特性を感知して、該特性に基づいて物理特性信号を発生する感知サブシステムと、

前記感知サブシステムによって発生された物理的特性信号を周期的に監視する、予測/呼出時間-低減サブシステムと、

前記予測/呼出時間-低減サブシステムから少なくとも一つの第一の物理特性信号を受信

した際に、電子デバイスの第一の部分を第一のモードから第二のモードに切り替えるための第一の制御信号を、前記電子デバイスに供給し、前記予測／呼出時間 - 低減サブシステムから少なくとも一つの第二の物理特性信号を受信した際に、電子デバイスの第二の部分を前記第一のモードから前記第二のモードに切り替えるための第二の制御信号を、前記電子デバイスに供給する制御サブシステムと、

を有し、

前記第一のモードが、パワーオフモードとパワーオンモードの内的一方であり、前記第二のモードが、パワーオフモードとパワーオンモードの内の方である、システム。

【請求項 1 1】

前記物理特性信号の各々が、前記電子デバイスの使用又は予測される使用を示す前記電子デバイスの所定の物理的特性を表している請求項 1 0 記載のシステム。

【請求項 1 2】

前記感知された物理特性の一つが、加速度である請求項 1 0 記載のシステム。

【請求項 1 3】

前記感知された物理特性の一つが、姿勢である請求項 1 0 記載のシステム。

【請求項 1 4】

前記感知された物理特性の一つが、位置である請求項 1 0 記載のシステム。

【請求項 1 5】

電子デバイスを制御するためのシステムにおいて、前記システムが、

前記電子デバイスと接続されており、前記電子デバイスの地理空間位置を感知し、空間位置信号を生成する位置感知サブシステムと、

第一のモードから第二のモードへ前記電子デバイスを切り替えるための制御信号を前記電子デバイスに与える制御サブシステムと、

前記制御サブシステムと前記位置感知サブシステムとの間の少なくとも一つの通信接続とを有し、

前記制御サブシステムが、前記位置感知サブシステムからの少なくとも一つの空間位置信号の受信に応じて、前記電子デバイスに対して前記制御信号を与え、前記少なくとも一つの空間位置信号が前記電子デバイスの地理空間位置特性を表し、前記制御サブシステムが、振舞いのパターンを検出した時に、振舞いのパターンを記録し、且つ制御信号を提供する起動化プロファイルサブシステムを含む前記システム。

【請求項 1 6】

前記起動化プロファイルサブシステムが起動化インターバルトリガを有し、前記空間位置信号から得た空間位置情報が、観察された起動化インターバル値を含む請求項 1 5 に記載のシステム。

【請求項 1 7】

前記観察された起動化インターバル値と記録された起動化インターバル値との比較に応じて前記起動化インターバルトリガが前記制御信号を与える請求項 1 6 に記載のシステム。

【請求項 1 8】

前記起動化インターバルトリガが、複数の観察されたモード変更タイムインターバル値から前記起動化インターバル値を学習する請求項 1 6 に記載のシステム。

【請求項 1 9】

前記起動化プロファイルサブシステムが反復アクショントリガを有し、前記姿勢信号が一連の観察された姿勢読み取り値を含む請求項 1 5 に記載のシステム。

【請求項 2 0】

前記一連の観察された姿勢読み取り値と記録された反復アクショントリガ姿勢設定値との比較に応じて前記反復アクショントリガが前記制御信号を与える請求項 1 9 に記載のシステム。

【請求項 2 1】

前記起動化プロファイルサブシステムが反復距離トリガを含み、前記空間位置信号から得た空間位置情報が、観察された距離値を含む請求項 1 5 に記載のシステム。

【請求項 2 2】

前記観察された距離値と記録された反復距離値との比較に応じて前記反復距離トリガが前記制御信号を与える請求項 2 1 に記載のシステム。

【請求項 2 3】

前記起動化プロファイルサブシステムが複数の起動化プロファイルにアクセスするようになっており、各々の起動化プロファイルが前記システムを使用することのできる別のユーザーと関連する請求項 1 5 に記載のシステム。

【請求項 2 4】

前記起動化プロファイルの各々が、起動化インターバルトリガ、反復アクショントリガ及び反復距離トリガの中の少なくとも一つの設定値を有する請求項 2 3 に記載のシステム。