

【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2部門第5区分

【発行日】平成28年6月16日(2016.6.16)

【公開番号】特開2013-249052(P2013-249052A)

【公開日】平成25年12月12日(2013.12.12)

【年通号数】公開・登録公報2013-067

【出願番号】特願2013-96314(P2013-96314)

【国際特許分類】

B 6 4 D 45/00 (2006.01)

【F I】

B 6 4 D 45/00 A

【手続補正書】

【提出日】平成28年4月25日(2016.4.25)

【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】

航空機20上に配置されたトランシーバ26において、

関連する信号の発信(emission)に基づいて反射性(reflectivity)データを生成するステップと、

プロセッサ36、50において、

航空機の翼端照明モジュールの速度及び軌道を特定するステップと、

前記翼端照明モジュールの速度及び軌道に基づいて、及び、事前定義された垂直境界情報に基づいて、3次元エンベロープの寸法を特定するステップと、

動的に定義された前記3次元エンベロープ内にある、前記生成された反射性データの一部分が、事前定義されたしきい値より大きい場合、ターゲットを特定するステップと、

ディスプレイデバイス54上に、

最も近いターゲットの表示(indication)を、前記航空機に対する、関連する距離範囲で(at the associated range)提示するステップとを備える方法。

【請求項2】

航空機20上に配置されたシステムであって、

関連する信号の発信に基づいて反射性データを生成するように構成されたトランシーバ26と、

航空機の翼端照明モジュールの速度及び軌道を特定し、

前記翼端照明モジュールの速度及び軌道に基づいて、及び、事前定義された垂直境界情報に基づいて、3次元エンベロープの寸法を特定し、

動的に定義された前記3次元エンベロープ内にある、前記生成された反射性データの一部分が、事前定義されたしきい値より大きい場合、ターゲットを特定する、

よう構成されたプロセッサ36、50と、

ディスプレイデバイス54を備え、

前記プロセッサが、前記ディスプレイデバイスを介して、最も近いターゲットの表示を、前記航空機に対する、関連する距離範囲で提示するように構成される、システム。

【請求項3】

前記プロセッサが、前記ディスプレイデバイスを介して、第1の範囲の頭上表示、及び、第2の範囲の頭上表示を表示するように構成され、

前記第1の範囲の頭上表示が、航空機アイコン、及び、当該航空機アイコーンのそれぞれの翼端から始まる1つ又は複数のセンサコーンを含み、当該第1の範囲の頭上表示が、最も近いターゲットが、前記航空機からしきい値距離より遠く離れているという特定に応じて為され、

前記第2の範囲の頭上表示が、航空機アイコン、及び、当該航空機アイコーンのそれぞれの翼端から始まる1つ又は複数のターゲットコーンを含み、当該第2の範囲の頭上表示が、最も近いターゲットが、前記航空機からしきい値距離より近く近接しているという特定に応じて為される、

請求項2に記載のシステム。