

【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 29 年 9 月 28 日 (2017.9.28)

【公表番号】特表 2015-527253 (P2015-527253A)
 【公表日】平成 27 年 9 月 17 日 (2015.9.17)
 【年通号数】公開・登録公報 2015-058
 【出願番号】特願 2015-530383 (P2015-530383)
 【国際特許分類】

B 6 0 Q 1/14 (2006.01)

B 6 0 Q 1/04 (2006.01)

【F I】

B 6 0 Q 1/14 Z

B 6 0 Q 1/04 E

【誤訳訂正書】
 【提出日】平成 29 年 8 月 17 日 (2017.8.17)
 【誤訳訂正 1】
 【訂正対象書類名】明細書
 【訂正対象項目名】0 0 0 9
 【訂正方法】変更
 【訂正の内容】
 【0 0 0 9】

従って、本発明の対象は、光ビームを発生させる複数の光源を備えた車両用の照明システムを制御するための方法であって、

- 車両の前方の物体を検出する段階と、
- 検出段階中に行われる検出の関数として、光ビーム内に陰区域を作り出す段階であって、検出された物体を完全に包含している空間中で光ビーム内に陰区域が作り出される段階と、

を備えた方法において、

物体を包含している空間内に（複数の光源のうちの）一つの光源によって生じる光度が、ある光度閾よりも大きいときに、そのような光源を少なくとも一つ消灯することによって陰区域が作り出され、

光度閾は、厳密にゼロより大きく、かつ車両の移動の軸線と、車両と物体とを結ぶ直線とが成す角度として定義される物体の角位置、および / または車両に対する物体の移動の方向、および / または車両に対するその距離の関数として決定されることを特徴とする方法である。

【誤訳訂正 2】
 【訂正対象書類名】明細書
 【訂正対象項目名】0 0 4 8
 【訂正方法】変更
 【訂正の内容】
 【0 0 4 8】

図 2 は、特に、光ビーム 1 の内部に、検出された物体へ厳密に限定された陰区域 8 を作り出すことによる、アダプティブ（配光可変）光ビーム機能の使用を示している。この陰区域 8 は、物体 5 の周囲に形成された輪郭 9 によって境界を定められている。本発明によれば、物体 5 を包含している空間 10 内に（複数の光源のうちの）一つの光源によって生じる光度が、符号 6 で印された破線によって示される光度閾よりも大きいときに、そのような光源を少なくとも一つ消灯することによって陰区域 8 が作り出される。

【誤訳訂正 3】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】全文

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

光ビーム（１）を発生させる複数の光源を備えた車両（２）用の照明システムを制御するための方法であって、

- 前記車両（２）の前方の物体（５，５ａ，５ｂ）を検出する段階と、
- 前記検出段階中に行われる検出の関数として、前記光ビーム（１）内に陰区域（８）を作り出す段階であって、検出された前記物体（５，５ａ，５ｂ）を完全に包含している空間（１０）中で前記光ビーム（１）内に前記陰区域（８）が作り出される段階と、

を備えた方法において、

前記物体（５，５ａ，５ｂ）を包含している前記空間（１０）内に一つの光源によって生じる光度が、ある光度閾よりも大きいときに、そのような光源を少なくとも一つ消灯することによって前記陰区域（８）が作り出され、

前記光度閾は、厳密にゼロより大きく、かつ前記車両の移動の軸線（１８）と、前記車両と前記物体（５，５ａ，５ｂ）とを結ぶ直線とが成す角度として定義される前記物体（５，５ａ，５ｂ）の角位置、および／または前記車両（２）に対する前記物体（５，５ａ，５ｂ）の移動の方向、および／または前記車両（２）に対するその距離の関数として決定されることを特徴とする方法。

【請求項 2】

前記照明システムは少なくとも２つのヘッドライト（４ａ，４ｂ）を備えており、当該方法は、前記陰区域（８）が各ヘッドライトについて独立して決定され、前記ヘッドライトの一方が、他方のヘッドライトによって作り出される前記陰区域の決定のために、消灯されたものと見做されることを特徴とする、請求項 1 記載の方法。

【請求項 3】

前記光度閾は、前記車両の移動の軸線（１８）に対する前記物体の角位置、前記車両（２）に対する前記物体の移動の方向、および前記車両（２）に対するその距離の関数として決定される、請求項 1 または 2 記載の方法。

【請求項 4】

前記光度閾は、前記物体（５，５ａ，５ｂ）の前記車両（２）に対する移動の方向の決定の関数としての少なくとも２つの別個の閾から選択される、請求項 1 または 2 記載の方法。

【請求項 5】

前記物体（５，５ａ，５ｂ）が前記車両（２）とは反対の方向に移動しているものと決定されたときには、前記光度閾が少なくとも３つの別個の閾から選択され、各閾は、少なくとも前記物体（５，５ａ，５ｂ）の前記角位置を所定の角度範囲（２７，２８，２９，３０）と比較することによって決定される、請求項 4 記載の方法。

【請求項 6】

各閾は、前記車両（２）から前記物体（５，５ａ，５ｂ）を隔てる距離を所定の距離の範囲と比較することによって決定される、請求項 5 に記載の方法。

【請求項 7】

前記物体（５，５ａ，５ｂ）の前記角位置が前記車両（２）の移動の軸線（１８）に対して 2° 以上であり、特に前記車両（２）の前記移動の軸線（１８）に対して 2° から 4.8° の間にあるときには、第 1 光度閾が決定される、請求項 5 または 6 のいずれかに記載の方法。

【請求項 8】

前記第 1 光度閾は 625 カンデラ以下である、請求項 7 記載の方法。

【請求項 9】

前記物体（５，５ａ，５ｂ）の前記角位置が前記車両（２）の前記移動の軸線（１８）に対して１°以上で厳密に２°未満であるときには、第２光度閾が決定される、請求項７または８のいずれかに記載の方法。

【請求項１０】

前記第２光度閾は、６２５カンデラより大きく１７５０カンデラ以下である、請求項９記載の方法。

【請求項１１】

前記物体（５，５ａ，５ｂ）の前記角位置が前記車両（２）の前記移動の軸線（１８）に対して０．５°以上で厳密に１°未満であるときには、第３光度閾が決定される、請求項７から１０のいずれかに記載の方法。

【請求項１２】

前記第３光度閾は、１７５０カンデラより大きく５４５０カンデラ以下である、請求項１１記載の方法。

【請求項１３】

前記物体（５，５ａ，５ｂ）の前記角位置が前記車両（２）の前記移動の軸線（１８）に対して厳密に４．８°より大きいか、或いは厳密に０．５°未満であるときには、第４光度閾が決定される、請求項７から１２のいずれかに記載の方法。

【請求項１４】

前記第４光度閾は５４５０カンデラ以上である、請求項１３に記載の方法。

【請求項１５】

前記物体（５）が前記車両（２）と同じ方向に移動しているものと決定されたときには、前記光度閾が少なくとも２つの閾から選択され、各閾は、少なくとも前記車両（２）から前記物体（５）を隔てる距離を所定の距離と比較することによって決定される、請求項４記載の方法。

【請求項１６】

各閾は、前記物体（５）の前記角位置を所定の角度範囲（３１，３２，３３，３４）と比較することによって決定される、請求項１５記載の方法。

【請求項１７】

前記車両（２）からの前記物体（５）の距離が５０メートル以下であるときには、第５光度閾が決定される、請求項１５または１６記載の方法。

【請求項１８】

前記第５光度閾は１８５０カンデラ以下である、請求項１７記載の方法。

【請求項１９】

前記車両（２）からの前記物体（５）の距離が、厳密に５０メートルより大きく、１００メートル以下であるときには、第６光度閾が決定される、請求項１７または１８のいずれかに記載の方法。

【請求項２０】

前記第６光度閾は、厳密に１８５０カンデラより大きく、５３００カンデラ以下である、請求項１９記載の方法。

【請求項２１】

前記車両（２）からの前記物体（５）の距離が、厳密に１００メートルより大きく、２００メートル以下であるときには、第７光度閾が決定される、請求項１７から２０のいずれかに記載の方法。

【請求項２２】

前記第７光度閾は、厳密に５３００カンデラより大きく、１６，０００カンデラ以下である、請求項２１記載の方法。

【請求項２３】

前記車両（２）からの前記物体（５）の距離が２００メートルより大きいときには、第８光度閾が決定される、請求項１７から２２のいずれかに記載の方法。

【請求項２４】

前記第 8 光度閾は 1 6 , 0 0 0 カンデラ以上である、請求項 2 3 記載の方法。

【請求項 2 5】

移動の方向が互いに反対な少なくとも 2 つの車両の特性を示す物体 (5 , 5 a , 5 b) を前記検出段階が検出したときに光度閾を選択する段階が設けられ、前記選択段階は、検出された前記複数の車両によって決まる前記光度閾のうち最も弱い光度閾を課すものである、請求項 2 から 2 4 のいずれかに記載の方法。