



**ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ**

(12) ЗАЯВКА НА ИЗОБРЕТЕНИЕ

(21)(22) Заявка: 2016115711, 22.04.2016

Приоритет(ы):

(30) Конвенционный приоритет:
24.04.2015 US 14/695,301

(43) Дата публикации заявки: 26.10.2017 Бюл. № 30

Адрес для переписки:

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

(71) Заявитель(и):

**ФОРД ГЛОУБАЛ ТЕКНОЛОДЖИЗ,
ЭлЭлСи (US)**

(72) Автор(ы):

**МИЛЛЕР Кеннет Джеймс (US),
ПЕРКИНС Уильям Пол (US)****(54) СИСТЕМА ДЛЯ ТРАНСПОРТНОГО СРЕДСТВА И СПОСОБ****(57) Формула изобретения**

1. Система для транспортного средства, содержащая:
регулятор высоты ремня безопасности;

датчик, выполненный с возможностью определения расположения глаз водителя транспортного средства; и

модуль управления на связи с датчиком и регулятором высоты ремня безопасности; причем модуль управления запрограммирован с возможностью регулирования положения регулятора высоты ремня безопасности на основании по меньшей мере расположения глаз.

2. Система по п.1, дополнительно содержащая по меньшей мере один датчик сиденья на связи с модулем управления и выполненный с возможностью определения положения сиденья транспортного средства, причем модуль управления запрограммирован с возможностью регулирования положения регулятора высоты ремня безопасности на основании по меньшей мере положения сиденья.

3. Система по п.2, в которой по меньшей мере один датчик сиденья включает в себя датчик продольного положения и датчик вертикального положения.

4. Система по п.1, в которой модуль управления запрограммирован антропометрическими данными и запрограммирован с возможностью сравнения по меньшей мере расположения глаз с антропометрическими данными для определения положения регулятора высоты ремня безопасности.

5. Система по п.4, в которой модуль управления запрограммирован с возможностью определения регрессионной модели антропометрических данных и расположения глаз для определения положения регулятора высоты ремня безопасности на основании регрессионной модели.

6. Система по п.1, в которой регулятор высоты ремня безопасности содержит кольцо ремня безопасности, электродвигатель на связи с модулем управления и линейный

A
2016115711
RU

RU
2016115711
A

исполнительный механизм, расположенный между кольцом и электродвигателем.

7. Система по п.6, дополнительно содержащая ремень безопасности, поддерживаемый на кольце ремня безопасности.

8. Система по п.1, дополнительно содержащая рулевую колонку, регулятор положения рулевой колонки и модуль управления рулевым механизмом на связи с датчиком и регулятором положения рулевой колонки, причем модуль управления рулевым механизмом запрограммирован с возможностью регулирования положения рулевой колонки на основании по меньшей мере расположения глаз.

9. Система по п.1, дополнительно содержащая модуль подушки безопасности на связи с датчиком, причем модуль управления подушкой безопасности запрограммирован с возможностью регулирования работы модуля подушки безопасности на основании по меньшей мере расположения глаз.

10. Система по п.1, дополнительно содержащая аудиосистему на связи с датчиком, запрограммированную с возможностью регулирования работы аудиосистемы на основании по меньшей мере расположения глаз.

11. Система по п.1, дополнительно содержащая устройство отображения приборной панели на связи с датчиком, запрограммированное с возможностью регулирования работы устройства отображения приборной панели на основании по меньшей мере расположения глаз.

12. Способ, включающий в себя этапы, на которых:
принимают измерение расположения глаз водителя транспортного средства;
определяют требуемое положение регулятора высоты ремня безопасности на основании по меньшей мере измерения расположения глаз; и
дают команду регулятору высоты ремня безопасности перемещаться в требуемое положение.

13. Способ по п.12, дополнительно включающий в себя этапы, на которых принимают измерение положения сиденья и определяют требуемое положение на основании по меньшей мере измерения положения сиденья.

14. Способ по п.12, дополнительно включающий в себя этапы, на которых определяют регрессионную модель антропометрических данных и по меньшей мере расположения глаз, и определяют требуемое положение на основании по меньшей мере регрессионной модели.

15. Способ по п.12, дополнительно включающий в себя этапы, на которых распознают инициирующее событие перед тем, как принимают измерение расположения глаз.

16. Способ по п.12, дополнительно включающий в себя этапы, на которых сохраняют требуемое положение в памяти.

17. Способ по п.12, дополнительно включающий в себя этапы, на которых дают команду регулятору положения рулевой колонки регулировать положение рулевой колонки на основании по меньшей мере измерения расположения глаз.

18. Способ по п.12, дополнительно включающий в себя этапы, на которых дают команду модулю подушки безопасности работать на основании по меньшей мере измерения расположения глаз.

19. Способ по п.12, дополнительно включающий в себя этапы, на которых дают команду аудиосистеме работать на основании по меньшей мере измерения расположения глаз.

20. Способ по п.12, дополнительно включающий в себя этапы, на которых дают команду устройству отображения приборной панели работать на основании по меньшей мере измерения расположения глаз.