

Patentkrav

1. Ett fordon (2) innefattande en färdskrivare (4) anpassad att lagra information som avspeglar fordonets rörelse, fordonet innefattar vidare en första rörelsesensor (6) anpassad att avge en första rörelsesignal (8) som avspeglar fordonets rörelse,
 5 ett fordonssäkerhetssystem, företrädesvis ett körfältsvaktssystem (LDW) (10) eller ett nödbromssystem (AEBS) (12), som innefattar en andra rörelsesensor (14) anpassad att detektera fordonets rörelse, varvid den andra rörelsesensorn är anpassad att avge en andra rörelsesignal (16) som avspeglar fordonets rörelse,
 10 k ä n n e t e c k n a d a v att nämnda andra rörelsesensor är en kamera monterad så att fordonets rörelse i förhållande till omgivningen kan detekteras, och att fordonet innefattar en verifieringskrets (18) anpassad att mottaga nämnda första och andra rörelsesignaler, varvid verifieringskretsen innefattar en jämförelsekrets (20) anpassad att jämföra nämnda första och andra rörelsesignaler och generera en verifierad rörelsesignal
 15 (22) i beroende av jämförelsen, och att nämnda verifierade rörelsesignal är anpassad att lagras i nämnda färdskrivare som en verifierad representation av fordonets rörelse.
2. Fordon enligt krav 1, varvid verifieringskretsen är dessutom anpassad att generera en verifieringssignal (24) som anger resultatet av jämförelsen mellan
 20 rörelsesignalerna.
3. Fordon enligt krav 1 eller 2, varvid verifieringskretsen är anordnad i nämnda färdskrivare.
- 25 4. Fordon enligt något av kraven 1-3, varvid nämnda första rörelsesensor är anordnad i anslutning till fordonets växellåda.
5. Fordon enligt något av kraven 1-4, varvid nämnda första och andra rörelsesignaler innefattar tidsinformation avseende tidpunkten då fordonets rörelse
 30 detekterades,
6. Fordon enligt något av kraven 1-5, varvid nämnda verifieringskrets

innefattar ett minne (26) för lagring av nämnda första och andra rörelsesignaler.

7. Metod i samband med en färdskrivare för ett fordon, innefattande att:
 - a) avge en första rörelsesignal som avspeglar fordonets rörelse,
 - 5 b) detektera fordonets rörelse med en andra rörelsesensor, som är en kamera monterad så att fordonets rörelse i förhållande till omgivningen kan detekteras, där den andra sensorn är anordnad i ett fordonssäkerhetssystem, företrädesvis ett körfältsvaktsystem (LDW) eller ett nödbromssystem (AEBS),
 - c) avge en andra rörelsesignal i beroende av utsignalen från den andra
 - 10 rörelsesensorn som avspeglar fordonets rörelse,
 - d) mottaga i en verifieringskrets nämnda första och andra rörelsesignaler,
 - e) jämföra nämnda första och andra rörelsesignaler, och
 - f) generera en verifierad rörelsesignal i beroende av jämförelsen, och att
 - nämnda verifierade rörelsesignal är anpassad att lagras i nämnda färdskrivare som en
 - 15 verifierad representation av fordonets rörelse.
8. Metod enligt krav 7, innefattande att generera en verifieringssignal som anger resultatet av jämförelsen mellan rörelsesignalerna.
- 20 9. Metod enligt krav 7 eller 8, varvid verifieringskretsen är anordnad i nämnda färdskrivare.
10. Metod enligt något av kraven 7-9, varvid nämnda första rörelsesensor är anordnad i anslutning till fordonets växellåda.
- 25 11. Metod enligt något av kraven 7-10, varvid nämnda första och andra rörelsesignaler innefattar tidsinformation avseende tidpunkten då fordonets rörelse detekterades.
- 30 12. Metod enligt något av kraven 7-11, varvid nämnda verifieringskrets innefattar ett minne för lagring av nämnda första och andra rörelsesignaler.