

受験番号：27IPE006

問1.

1. 電池およびコントローラを備える車両であって、

前記コントローラは、

前記電池から電力を引き出す、前記車両の負荷を検出することに対応して、第1の所定の値まで、エンジン・スタートが開始される充電状態（SOC）閾値を減少し、

前記負荷が前記電池から電力をもはや引き出さないことを検出することに対応して、前記SOC閾値を増加し、

SOCが前記閾値未満に低下することに対応して、エンジン・スタートを開始する、ように構成される、

車両。

6. コントローラによって行われる方法であって、前記方法は、

エンジン・スタートが開始される充電状態（SOC）閾値を減少するステップであって、前記減少するステップは、車両のバッテリーから電力を引き出す、車両の負荷を検出することに対応して、かつ、エコノミー・モードのための要求が存在しない限り、前記減少するステップを許可するユーザー入力に対応して行われるステップと、

前記負荷の次の欠如を検出することに対応して、前記SOC閾値を増加するステップと、

SOCが前記SOC閾値未満に低下することに対応して、エンジン・スタートを開始するステップと、

を含む方法。

問2.

(A) ~ (A')

むしろ、切断ブレードの鋭さが不ぞろいのため、フラップの切断の間、角膜を安定させるための圧平が不完全なため、かつ、フラップが作成される際の基質組織と切断ブレードとの間の抵抗のため、結果として生じる切開は、典型的には、いくつかの表面の不ぞろいを含む。

(B) ~ (B')

これまで、エキシマレーザの閉ループ制御が眼の手術中に使用されたときはいつでも、表面の不ぞろい（凹凸）の、目の異常全体に対する寄与は、一般的に無視されてきた。従って、実際の組織の光切除の範囲と所望の光切除の所定の量とを比較することによって制御誤差信号を生成することは、初期の閉ループ制御システムの慣例であった。ウェーブフロント分析を用いて、これは、基質組織（凹凸の寄与を含む）によって作成される実際の歪められたウェーブフロントを識別し、次に、歪められたウェーブフロントを所望のウェー

ブフロントと比較して、誤差信号を生成することによって行われてきた。しかしながら、所望のウェーブフロントは、通常、現場から離れて決定され、診断検査の結果である。それゆえ、それは、予め決定されており、フラップがその後作成される時、すなわち、処置が実行されるべきときに、表面凹凸（不ぞろい）によってその後導入される異常を説明しない。この結果、露出表面上の凹凸は、所望の組織が除去されるのに伴って除去される。

問3.

(X) ~ (X')

各画像スライス404 (図8) は、画像スライス404のバンド幅410を定義する対向するサイドエッジ416を有してもよい。プリントヘッド300は、サイドエッジ416の少なくとも1つに沿う画像勾配バンド418を有する画像スライス404を印刷するように構成されてもよい。図示例では、画像スライス404は、画像勾配バンド418によって両側が境界付けられる内側部414を含んでもよい。画像勾配バンド418は、画像スライス404の色の強度が、ラスタ経路350の方向に対して横方向354に沿って画像勾配バンド418の内側境界420からサイドエッジ416まで変化する (例えば減少する) バンドとして記載されてもよい。

(Y) ~ (Y')

有利には、重なり合うラスタ経路350は、隣接する画像スライス404間の公称間隔からの偏差を表す間隙および重なりを考慮に入れ、その結果、公称の画像スライス間隔からのこの種の偏差が視覚的に認知できる可能性を減少する。この点に関して、隣接する画像スライス404のサイドエッジ416上の画像勾配バンド418は、重畳されるとき、結果として、ロボット202によるラスタ経路350に沿った不完全な追跡をもってしても、認知できない画像エッジになる。

(Z) ~ (Z')

この種の画像勾配端は、画像スライス404を、新しく適用された画像400を囲む表面102のエリアの既存の色および設計の色および設計と混合する (例えば境界をぼかす) ための手段を提供してもよい。例えば、システムは、新しく適用された画像400を、再生 (例えば合成スキンパネル (図示せず) および/または下部構造の一部の除去および/または置換) を受けてもよい表面の一部に適用してもよい。新しく適用された画像スライス404の画像勾配端は、周囲の表面102に混合するための手段を提供してもよい。画像勾配端は、また、新しい画像スライス406上で、新しい画像スライス406のラスタ経路350の端にある他の画像400の画像勾配端との混合を容易にしてもよい。