

【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6部門第3区分

【発行日】令和3年3月18日(2021.3.18)

【公表番号】特表2020-536317(P2020-536317A)

【公表日】令和2年12月10日(2020.12.10)

【年通号数】公開・登録公報2020-050

【出願番号】特願2020-518488(P2020-518488)

【国際特許分類】

G 08 G 1/00 (2006.01)

G 08 G 1/16 (2006.01)

【F I】

G 08 G 1/00 D

G 08 G 1/16 C

【手続補正書】

【提出日】令和3年2月8日(2021.2.8)

【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】

車両の運転に関連するリスクをモニタするための方法であって、

プロセッサが、

行程に対する1つ以上のセンシング・デバイスを用いて、前記車両および1つ以上の代替的車両の少なくとも一方に関して、車両のオペレータの1つ以上の拳動パラメータを学習するステップと、

1つ以上の学習済み拳動パラメータに関連するリスクを評価するステップと、

を含む、方法。

【請求項2】

前記車両に関する前記1つ以上のセンシング・デバイスを用いて、前記車両の加速度、速度、および位置のうちの少なくとも1つを決定するステップをさらに含む、請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記車両に関する前記1つ以上のセンシング・デバイスを用いて、前記1つ以上の代替的車両の速度と、加速度と、前記車両に対する前記1つ以上の代替的車両の位置と、のうちの少なくとも1つを決定および追跡するステップをさらに含み、前記1つ以上の代替的車両は、前記車両の前、前記車両の後ろ、または前記車両の隣に位置する車両である、請求項2に記載の方法。

【請求項4】

前記1つ以上の学習済み拳動パラメータを用いて前記オペレータの運転拳動をモニタするステップをさらに含む、請求項1から請求項3のいずれか一項に記載の方法。

【請求項5】

前記1つ以上の拳動パラメータを学習するステップは、前記車両に関する前記1つ以上のセンシング・デバイスを用いて前記行程に関する1つ以上のコンテキスト要素を学習するステップをさらに含み、前記1つ以上のコンテキスト要素は、交通データ、天候データ、道路の条件、および道路のタイプのうちの少なくとも1つを含む、請求項1から請求項4のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 6】

前記オペレータおよび前記 1 つ以上の代替車両の代替オペレータのうちの少なくとも一方の前記 1 つ以上の学習済み拳動パラメータと、過去の学習済み拳動パラメータとのリアルタイム比較動作に基づいて、前記オペレータの運転拳動における異常を検出するステップをさらに含む、請求項 1 から請求項 5 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 7】

前記リスクを低減させるために 1 つ以上の軽減活動またはアラートを提供するステップをさらに含み、前記 1 つ以上のセンシング・デバイスは、1 つ以上の測位センサおよび 1 つ以上の I o T デバイスの少なくとも一方を含む、請求項 1 から請求項 6 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 8】

車両の運転に関連するリスクをモニタするためのシステムであって、
実行可能な命令を有するメモリと、
1 つ以上のプロセッサと、を備え、
前記プロセッサは、前記実行可能な命令を実行することにより、請求項 1 から請求項 7 のいずれか一項に記載の方法における各ステップを実行するように構成される、システム。
。

【請求項 9】

車両の運転に関連するリスクをモニタするためのコンピュータ・プログラムであって、
プロセッサに、請求項 1 から請求項 7 のいずれか一項に記載の方法における各ステップを
実行させる、コンピュータ・プログラム。

【請求項 10】

請求項 9 に記載のコンピュータ・プログラムを記憶した、コンピュータ可読ストレージ
媒体。