

【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 4 月 30 日 (2021.4.30)

【公開番号】特開 2020-107324 (P2020-107324A)
【公開日】令和 2 年 7 月 9 日 (2020.7.9)
【年通号数】公開・登録公報 2020-027
【出願番号】特願 2019-204000 (P2019-204000)
【国際特許分類】

G 0 8 G 1/09 (2006.01)

G 0 8 G 1/00 (2006.01)

【F I】

G 0 8 G 1/09 H

G 0 8 G 1/00 X

【手続補正書】
【提出日】令和 3 年 3 月 22 日 (2021.3.22)
【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】

車両隊列管理システムであって、

第 1 の車両と第 2 の車両が隊列を形成していると判定し、

前記第 1 の車両のセンサ資源の第 1 のセットに基づいて、第 1 のタスクを前記第 1 の車両に委任し、前記第 1 の車両は前記第 1 のタスクによって定義される前記第 1 の車両の周囲状況に関する属性を感知するように構成されており、

前記第 2 の車両のセンサ資源の第 2 のセットに基づいて、前記第 1 のタスクとは異なる第 2 のタスクを前記第 2 の車両に委任し、前記第 2 の車両は前記第 2 のタスクによって定義される前記第 2 の車両の周囲状況に関する属性を感知するように構成されており、

前記第 1 の車両がセンサ資源の前記第 1 のセットによって前記第 1 のタスクを完了することに応答して生成された第 1 の情報を前記第 1 の車両から受信し、

前記第 2 の車両がセンサ資源の前記第 2 のセットによって前記第 2 のタスクを完了することに応答して生成された第 2 の情報を前記第 2 の車両から受信し、

前記第 1 の情報又は前記第 2 の情報の少なくとも一方を少なくとも 1 台の車両に送信する、

ように構成される計算装置を備える車両隊列管理システム。

【請求項 2】

前記第 1 の車両及び前記第 2 の車両をさらに備える、請求項 1 に記載の車両隊列管理システムであって、

前記第 1 の車両は、第 1 の計算装置と、センサ資源の前記第 1 のセットとを備え、

前記第 2 の車両は、第 2 の計算装置と、センサ資源の前記第 2 のセットとを備え、

前記第 1 の計算装置は、前記第 2 の計算装置と通信するように構成され、

前記第 2 の計算装置は、前記第 1 の計算装置と通信するように構成される、

車両隊列管理システム。

【請求項 3】

センサ資源の第 3 のセット及び第 3 の計算装置を有する第 3 の車両をさらに備える、請求項 2 に記載の車両隊列管理システムであって、

前記第 3 の計算装置は、前記第 1 の計算装置及び前記第 2 の計算装置と通信するように構成され、

前記計算装置は、

前記隊列がさらに前記第 3 の車両を含むと判定し、

前記第 3 の車両のセンサ資源の前記第 3 のセットに基づいて、前記第 1 のタスク及び前記第 2 のタスクとは異なる第 3 のタスクを前記第 3 の車両に委任するように構成される

、
車両隊列管理システム。

【請求項 4】

前記第 2 の車両は、前記第 1 の車両のセンサ資源の前記第 1 のセットに含まれないセンサ資源の前記第 2 のセットに 1 つ又は複数の別個のセンサ資源を含み、

前記第 2 のタスクの前記第 2 の車両に対する委任は、センサ資源の前記第 2 のセットの前記 1 つ又は複数の別個のセンサ資源に基づくものである、

請求項 2 又は請求項 3 に記載の車両隊列管理システム。

【請求項 5】

前記第 1 の車両の前記第 1 の計算装置は、前記第 1 のタスクに基づいて前記隊列の前方の道路に危険又は物体が存在すると判定された場合に、前記第 2 の車両の前記第 2 の計算装置に警告を発信する、

請求項 2 ～ 4 のいずれか 1 項に記載の車両隊列管理システム。

【請求項 6】

前記第 1 の車両に委任された前記第 1 のタスクは、二次条件を含み、

前記二次条件は、前記第 1 の車両が前記隊列内の前記第 2 の車両の前方を走行することを必要とする、

請求項 1 から請求項 5 のいずれか 1 項に記載の車両隊列管理システム。

【請求項 7】

前記計算装置は、前記二次条件が満たされない場合、前記第 1 のタスクを前記隊列内の別の車両に再委任するように構成される、

請求項 6 に記載の車両隊列管理システム。

【請求項 8】

前記計算装置は、

前記第 1 の車両の車両識別番号を受信し、

前記第 1 の車両の前記車両識別番号に基づいて、前記第 1 の車両のセンサ資源の前記第 1 のセットを識別するように構成される、

請求項 1 から請求項 7 のいずれか 1 項に記載の車両隊列管理システム。

【請求項 9】

前記隊列が前記第 1 の車両及び前記第 2 の車両を含むという判定は、前記第 1 の車両と共に前記隊列を形成するという前記第 2 の車両からの要求に基づくものである、

請求項 1 から請求項 8 のいずれか 1 項に記載の車両隊列管理システム。

【請求項 10】

車両であって、

前記車両と第 2 の車両が隊列を形成していると判定し、

前記車両のセンサ資源の第 1 のセットに基づいて、第 1 のタスクを前記車両に委任し

、
前記第 2 の車両のセンサ資源の第 2 のセットに基づいて、前記第 1 のタスクとは異なる第 2 のタスクを前記第 2 の車両に委任し、

センサ資源の前記第 1 のセットによる前記第 1 のタスクに応答して第 1 の情報を生成し、

前記第 2 の車両がセンサ資源の前記第 2 のセットによって前記第 2 のタスクを完了することに応答して生成された第 2 の情報を前記第 2 の車両から受信し、

前記第 1 の情報を前記第 2 の車両に送信する、

ように構成される計算装置を備える車両。

【請求項 1 1】

前記車両に委任される第 1 のタスクは二次条件を含み、

前記二次条件は、前記車両が前記隊列内の前記第 2 の車両の前方を走行することを必要とし、

前記車両の計算装置は、前記二次条件が満たされない場合、前記第 1 のタスクを前記隊列内の別の車両に再委任するように構成される、

請求項 1 0 に記載の車両。

【請求項 1 2】

第 1 の車両と第 2 の車両が隊列を形成していると判定するステップと、

前記第 1 の車両のセンサ資源の第 1 のセットに基づいて、第 1 のタスクを前記第 1 の車両に委任するステップと、

前記第 2 の車両のセンサ資源の第 2 のセットに基づいて、前記第 1 のタスクとは異なる第 2 のタスクを前記第 2 の車両に委任するステップと、

前記第 1 の車両に委任された前記第 1 のタスクの結果を前記第 1 の車両の第 1 の計算装置から受信するステップと、

前記第 1 の車両に委任された前記第 1 のタスクの前記結果を前記第 2 の車両の第 2 の計算装置に送信するステップと、
を含む車両隊列管理方法。

【請求項 1 3】

前記第 2 の車両に委任された前記第 2 のタスクの結果を前記第 2 の車両の前記第 2 の計算装置から受信するステップと、

前記第 2 の車両に委任された前記第 2 のタスクの前記結果を前記第 1 の計算装置に送信するステップと、をさらに含む、

請求項 1 2 に記載の車両隊列管理方法。

【請求項 1 4】

前記隊列が前記第 1 の車両及び前記第 2 の車両を含むと判定するステップは、

前記第 1 の車両と共に前記隊列を形成するという要求を前記第 2 の車両の前記第 2 の計算装置から受信するステップをさらに含む、

請求項 1 2 又は請求項 1 3 に記載の車両隊列管理方法。

【請求項 1 5】

前記第 1 の車両に委任された前記第 1 のタスクは二次条件を含み、前記二次条件は前記第 1 の車両が前記隊列内の前記第 2 の車両の前方を走行することを必要とする、請求項 1 2 から請求項 1 4 のいずれか 1 項に記載の車両隊列管理方法であって、

前記車両隊列管理方法は、

前記二次条件が満たされなかった場合、前記第 1 のタスクを前記隊列内の別の車両に再委任するステップをさらに含む、
車両隊列管理方法。