

【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4年4月26日(2022.4.26)

【国際公開番号】WO2021/024588

【出願番号】特願2021-537592(P2021-537592)

【国際特許分類】

G 08 G 1/00(2006.01)

G 08 G 1/09(2006.01)

H 04 W 4/40(2018.01)

B 60 R 16/023(2006.01)

B 60 W 60/00(2020.01)

B 60 W 50/00(2006.01)

10

【F I】

G 08 G 1/00 X

G 08 G 1/09 F

H 04 W 4/40

B 60 R 16/023 P

B 60 W 60/00

B 60 W 50/00

20

【手続補正書】

【提出日】令和4年1月19日(2022.1.19)

【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】

制御対象のモビリティに搭載され、当該モビリティの状態に応じた制御を行うモビリティ制御システムであって、

外部装置との通信状態を検知する通信状態検知部と、

前記通信状態に基づいて、前記モビリティの稼働機能を制限する制御を行なう制御部とを備え、

前記通信状態検知部は、通信状態として、通信の可否または通信速度の状況を検知し、

前記制御部は、前記通信状態に基づいて制限する機能を決定する

ことを特徴とするモビリティ制御システム。

【請求項2】

通信状態検知部は、通信状態として、外部装置と通信ができない状況を検知し、

制御部は、通信ができない状況を通信状態検知部が検知した場合、モビリティに搭載された機能のうち、通信を行わない機能に制限する制御を行なう

請求項1記載のモビリティ制御システム。

【請求項3】

モビリティは、自動運転を行うコネクテッドカーであり、

制御部は、通信を行わない機能で実現可能な自動運転の制御を行なう

請求項2記載のモビリティ制御システム。

【請求項4】

通信状態検知部は、通信状態として、通信速度が低下している状況を検知し、

制御部は、通信速度が低下している状況を通信状態検知部が検知した場合、想定される通

30

40

50

信量が予め定めた基準を超える機能を制限する制御を行う
請求項 1 記載のモビリティ制御システム。

【請求項 5】

モビリティは、自動運転を行うコネクテッドカーであり、
制御部は、モビリティに搭載された機能のうち、想定される通信量が予め定めた基準を超えない機能で実現可能な自動運転の制御を行う

請求項 4 記載のモビリティ制御システム。

【請求項 6】

対象とするモビリティの状態に応じた制御を行うモビリティ制御方法であって、
外部装置との通信状態として、通信の可否または通信速度の状況を検知し、
前記通信状態に基づいて、前記モビリティの稼働機能を制限する制御を行う
ことを特徴とするモビリティ制御方法。

10

【請求項 7】

通信状態として、外部装置と通信ができない状況を検知し、
通信ができない状況を検知した場合、モビリティに搭載された機能のうち、通信を行わない機能に制限する制御を行う

請求項 6 記載のモビリティ制御方法。

【請求項 8】

通信状態として、通信速度が低下している状況を検知し、
通信速度が低下している状況を検知した場合、想定される通信量が予め定めた基準を超える機能を制限する制御を行う

20

請求項 6 記載のモビリティ制御方法。

【請求項 9】

制御対象のモビリティに搭載され、当該モビリティの状態に応じた制御を行うコンピュータに適用されるモビリティ制御プログラムであって、
前記コンピュータに、

外部装置との通信状態を検知する通信状態検知処理、および、
前記通信状態に基づいて、前記モビリティの稼働機能を制限する制御を行う制御処理を実行させ、
前記通信状態検知処理で、通信状態として、通信の可否または通信速度の状況を検知させ

30

、
前記制御処理で、前記通信状態に基づいて制限する機能を決定させる
ためのモビリティ制御プログラム。

【請求項 10】

コンピュータに、
通信状態検知処理で、通信状態として、外部装置と通信ができない状況を検知させ、
制御処理で、通信ができない状況を通信状態検知処理で検知した場合、モビリティに搭載された機能のうち、通信を行わない機能に制限する制御を行わせる

請求項 9 記載のモビリティ制御プログラム。

40

50