

【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2部門第5区分  
 【発行日】令和3年5月13日(2021.5.13)

【公開番号】特開2020-131909(P2020-131909A)  
 【公開日】令和2年8月31日(2020.8.31)  
 【年通号数】公開・登録公報2020-035  
 【出願番号】特願2019-27680(P2019-27680)  
 【国際特許分類】

**B 6 0 W 30/06 (2006.01)**

**G 0 8 G 1/16 (2006.01)**

**B 6 0 R 99/00 (2009.01)**

【F I】

B 6 0 W 30/06

G 0 8 G 1/16 C

B 6 0 R 99/00 3 2 2

【手続補正書】

【提出日】令和3年4月2日(2021.4.2)

【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(10)用の情報処理装置(30)であって、

前記車両に搭載されたセンサの出力に基づいて、当該車両の周囲に存在する物体(B)を検知する物体検知部(301)と、

前記物体検知部による検知結果である物体情報を記憶する物体情報記憶部(302)と

、  
 前記物体情報に基づいて前記車両の走行を支援する走行支援部(303)における走行支援動作に関連する情報である関連情報を前記走行支援部から受領し、受領した前記関連情報に基づいて前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶優先度を決定し、決定した前記記憶優先度に基づいて前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶状態を管理する物体情報管理部(304)と、

を備え、

前記物体情報管理部は、前記走行支援動作が駐車支援動作である場合に、前記関連情報としての、前記駐車支援動作における駐車態様、または、前記物体情報に対応する前記物体と目標駐車空間またはその候補との位置関係に基づいて、前記記憶優先度を決定する、  
 情報処理装置。

【請求項2】

前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報の受渡優先度を前記関連情報に基づいて決定し、決定した前記受渡優先度に基づいて、前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報から前記走行支援部に受け渡す前記物体情報を選択する物体情報選択部(305)をさらに備えた、

請求項1に記載の情報処理装置。

【請求項3】

前記物体情報選択部は、前記走行支援動作が駐車支援動作である場合に、前記関連情報としての、前記駐車支援動作における駐車態様、または、前記物体情報に対応する前記物

体と目標駐車空間またはその候補との位置関係に基づいて、前記受渡優先度を決定する、請求項 2 に記載の情報処理装置。

【請求項 4】

車両（10）用の情報処理装置（30）であって、前記車両に搭載されたセンサの出力に基づいて、当該車両の周囲に存在する物体（B）を検知する物体検知部（301）と、

前記物体検知部による検知結果である物体情報を記憶する物体情報記憶部（302）と

、前記物体情報に基づいて前記車両の走行を支援する走行支援部（303）における走行支援動作に関連する情報である関連情報を前記走行支援部から受領し、受領した前記関連情報に基づいて前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶優先度を決定し、決定した前記記憶優先度に基づいて前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶状態を管理する物体情報管理部（304）と、

前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報の受渡優先度を前記関連情報に基づいて決定し、決定した前記受渡優先度に基づいて、前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報から前記走行支援部に受け渡す前記物体情報を選択する物体情報選択部（305）と

を備え、

前記物体情報選択部は、前記走行支援動作が駐車支援動作である場合に、前記関連情報としての、前記駐車支援動作における駐車態様、または、前記物体情報に対応する前記物体と目標駐車空間またはその候補との位置関係に基づいて、前記受渡優先度を決定する、情報処理装置。

【請求項 5】

前記物体情報選択部は、前記関連情報としての、前記走行支援動作における前記車両の走行モード、または、前記走行支援動作における前記物体の注目態様に基づいて、前記受渡優先度を決定する、

請求項 2 ～ 4 のいずれか 1 つに記載の情報処理装置。

【請求項 6】

前記物体情報選択部は、前記関連情報と、前記物体情報に対応する前記物体の方位とに基づいて、前記受渡優先度を決定する、

請求項 2 ～ 5 のいずれか 1 つに記載の情報処理装置。

【請求項 7】

前記物体情報選択部は、前記関連情報と、前記物体情報の検知精度とに基づいて、前記受渡優先度を決定する、

請求項 2 ～ 6 のいずれか 1 つに記載の情報処理装置。

【請求項 8】

前記物体情報選択部は、前記検知精度の低下に伴って前記受渡優先度を低下させる一方、前記車両の進行方向側に存在する前記物体に対応する前記物体情報については前記検知精度の低下に伴う前記受渡優先度の低下を抑制する、

請求項 7 に記載の情報処理装置。

【請求項 9】

前記物体情報管理部は、前記関連情報としての、前記走行支援動作における前記車両の走行モード、または、前記走行支援動作における前記物体の注目態様に基づいて、前記記憶優先度を決定する、

請求項 1 ～ 8 のいずれか 1 つに記載の情報処理装置。

【請求項 10】

前記物体情報管理部は、前記関連情報と、前記物体情報に対応する前記物体の方位とに基づいて、前記記憶優先度を決定する、

請求項 1 ～ 9 のいずれか 1 つに記載の情報処理装置。

【請求項 11】

前記物体情報管理部は、前記関連情報と、前記物体情報の検知精度とに基づいて、前記記憶優先度を決定する、

請求項 1 ~ 10 のいずれか 1 つに記載の情報処理装置。

【請求項 1 2】

前記物体情報管理部は、前記検知精度の低下に伴って前記記憶優先度を低下させる一方、前記車両の進行方向側に存在する前記物体に対応する前記物体情報については前記検知精度の低下に伴う前記記憶優先度の低下を抑制する、

請求項 1 1 に記載の情報処理装置。

【請求項 1 3】

車両 ( 1 0 ) 用の情報処理装置 ( 3 0 ) により実行される情報処理方法であって、

前記車両に搭載されたセンサの出力に基づいて、当該車両の周囲に存在する物体 ( B ) を検知し、

前記物体の検知結果である物体情報を、物体情報記憶部 ( 3 0 2 ) に記憶し、

前記物体情報に基づいて前記車両の走行を支援する走行支援部 ( 3 0 3 ) における走行支援動作に関連する情報である関連情報を、前記走行支援部から受領し、

受領した前記関連情報に基づいて、前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶優先度を決定し、

決定した前記記憶優先度に基づいて、前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶状態を管理し、

前記記憶優先度の決定において、前記走行支援動作が駐車支援動作である場合に、前記関連情報としての、前記駐車支援動作における駐車態様、または、前記物体情報に対応する前記物体と目標駐車空間またはその候補との位置関係に基づいて、前記記憶優先度を決定する、

情報処理方法。

【請求項 1 4】

前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報の受渡優先度を、前記関連情報に基づいて決定し、

決定した前記受渡優先度に基づいて、前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報から、前記走行支援部に受け渡す前記物体情報を選択する、

請求項 1 3 に記載の情報処理方法。

【請求項 1 5】

前記走行支援動作が駐車支援動作である場合に、前記関連情報としての、前記駐車支援動作における駐車態様、または、前記物体情報に対応する前記物体と目標駐車空間またはその候補との位置関係に基づいて、前記受渡優先度を決定する、

請求項 1 4 に記載の情報処理方法。

【請求項 1 6】

車両 ( 1 0 ) 用の情報処理装置 ( 3 0 ) により実行される情報処理方法であって、

前記車両に搭載されたセンサの出力に基づいて、当該車両の周囲に存在する物体 ( B ) を検知し、

前記物体の検知結果である物体情報を、物体情報記憶部 ( 3 0 2 ) に記憶し、

前記物体情報に基づいて前記車両の走行を支援する走行支援部 ( 3 0 3 ) における走行支援動作に関連する情報である関連情報を、前記走行支援部から受領し、

受領した前記関連情報に基づいて、前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶優先度を決定し、

決定した前記記憶優先度に基づいて、前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶状態を管理し、

前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報の受渡優先度を、前記関連情報に基づいて決定し、

決定した前記受渡優先度に基づいて、前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報から、前記走行支援部に受け渡す前記物体情報を選択し、

前記受渡優先度の決定において、前記走行支援動作が駐車支援動作である場合に、前記関連情報としての、前記駐車支援動作における駐車態様、または、前記物体情報に対応する前記物体と目標駐車空間またはその候補との位置関係に基づいて、前記受渡優先度を決定する、

情報処理方法。

【請求項 17】

前記関連情報としての、前記走行支援動作における前記車両の走行モード、または、前記走行支援動作における前記物体の注目態様に基づいて、前記受渡優先度を決定する、  
請求項 14 ~ 16 のいずれか 1 つに記載の情報処理方法。

【請求項 18】

前記関連情報と、前記物体情報に対応する前記物体の方位とに基づいて、前記受渡優先度を決定する、

請求項 14 ~ 17 のいずれか 1 つに記載の情報処理方法。

【請求項 19】

前記関連情報と、前記物体情報の検知精度とに基づいて、前記受渡優先度を決定する、  
請求項 14 ~ 18 のいずれか 1 つに記載の情報処理方法。

【請求項 20】

前記検知精度の低下に伴って前記受渡優先度を低下させる一方、前記車両の進行方向側に存在する前記物体に対応する前記物体情報については前記検知精度の低下に伴う前記受渡優先度の低下を抑制する、

請求項 19 に記載の情報処理方法。

【請求項 21】

前記関連情報としての、前記走行支援動作における前記車両の走行モード、または、前記走行支援動作における前記物体の注目態様に基づいて、前記記憶優先度を決定する、  
請求項 13 ~ 20 のいずれか 1 つに記載の情報処理方法。

【請求項 22】

前記関連情報と、前記物体情報に対応する前記物体の方位とに基づいて、前記記憶優先度を決定する、

請求項 13 ~ 21 のいずれか 1 つに記載の情報処理方法。

【請求項 23】

前記関連情報と、前記物体情報の検知精度とに基づいて、前記記憶優先度を決定する、  
請求項 13 ~ 22 のいずれか 1 つに記載の情報処理方法。

【請求項 24】

前記検知精度の低下に伴って前記記憶優先度を低下させる一方、前記車両の進行方向側に存在する前記物体に対応する前記物体情報については前記検知精度の低下に伴う前記記憶優先度の低下を抑制する、

請求項 23 に記載の情報処理方法。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0007

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0007】

請求項 1 に記載の、車両 (10) 用の情報処理装置 (30) は、  
前記車両に搭載されたセンサの出力に基づいて、当該車両の周囲に存在する物体 (B) を検知する物体検知部 (301) と、

前記物体検知部による検知結果である物体情報を記憶する物体情報記憶部 (302) と

、

前記物体情報に基づいて前記車両の走行を支援する走行支援部 (303) における走行支援動作に関連する情報である関連情報を前記走行支援部から受領し、受領した前記関連

情報に基づいて前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶優先度を決定し、決定した前記記憶優先度に基づいて前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶状態を管理する物体情報管理部（304）と、

を備え、

前記物体情報管理部は、前記走行支援動作が駐車支援動作である場合に、前記関連情報としての、前記駐車支援動作における駐車態様、または、前記物体情報に対応する前記物体と目標駐車空間またはその候補との位置関係に基づいて、前記記憶優先度を決定する。

請求項4に記載の、車両（10）用の情報処理装置（30）は、

前記車両に搭載されたセンサの出力に基づいて、当該車両の周囲に存在する物体（B）を検知する物体検知部（301）と、

前記物体検知部による検知結果である物体情報を記憶する物体情報記憶部（302）と

前記物体情報に基づいて前記車両の走行を支援する走行支援部（303）における走行支援動作に関連する情報である関連情報を前記走行支援部から受領し、受領した前記関連情報に基づいて前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶優先度を決定し、決定した前記記憶優先度に基づいて前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶状態を管理する物体情報管理部（304）と、

前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報の受渡優先度を前記関連情報に基づいて決定し、決定した前記受渡優先度に基づいて、前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報から前記走行支援部に受け渡す前記物体情報を選択する物体情報選択部（305）と

を備え、

前記物体情報選択部は、前記走行支援動作が駐車支援動作である場合に、前記関連情報としての、前記駐車支援動作における駐車態様、または、前記物体情報に対応する前記物体と目標駐車空間またはその候補との位置関係に基づいて、前記受渡優先度を決定する。

請求項13に記載の情報処理方法は、車両（10）用の情報処理装置（30）により実行される方法であって、以下の手順を含む：

前記車両に搭載されたセンサの出力に基づいて、当該車両の周囲に存在する物体（B）を検知し、

前記物体の検知結果である物体情報を、物体情報記憶部（302）に記憶し、

前記物体情報に基づいて前記車両の走行を支援する走行支援部（303）における走行支援動作に関連する情報である関連情報を、前記走行支援部から受領し、

受領した前記関連情報に基づいて、前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶優先度を決定し、

決定した前記記憶優先度に基づいて、前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶状態を管理し、

前記記憶優先度の決定において、前記走行支援動作が駐車支援動作である場合に、前記関連情報としての、前記駐車支援動作における駐車態様、または、前記物体情報に対応する前記物体と目標駐車空間またはその候補との位置関係に基づいて、前記記憶優先度を決定する。

請求項16に記載の情報処理方法は、車両（10）用の情報処理装置（30）により実行される方法であって、以下の手順を含む：

前記車両に搭載されたセンサの出力に基づいて、当該車両の周囲に存在する物体（B）を検知し、

前記物体の検知結果である物体情報を、物体情報記憶部（302）に記憶し、

前記物体情報に基づいて前記車両の走行を支援する走行支援部（303）における走行支援動作に関連する情報である関連情報を、前記走行支援部から受領し、

受領した前記関連情報に基づいて、前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶優先度を決定し、

決定した前記記憶優先度に基づいて、前記物体情報記憶部における前記物体情報の記憶

状態を管理し、

前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報の受渡優先度を、前記関連情報に基づいて決定し、

決定した前記受渡優先度に基づいて、前記物体情報記憶部に記憶された前記物体情報から、前記走行支援部に受け渡す前記物体情報を選択し、

前記受渡優先度の決定において、前記走行支援動作が駐車支援動作である場合に、前記関連情報としての、前記駐車支援動作における駐車態様、または、前記物体情報に対応する前記物体と目標駐車空間またはその候補との位置関係に基づいて、前記受渡優先度を決定する。