

【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 6 年 8 月 14 日(2024.8.14)

【公開番号】特開 2023-43957(P2023-43957A)
【公開日】令和 5 年 3 月 30 日(2023.3.30)
【年通号数】公開公報(特許)2023-059
【出願番号】特願 2021-151729(P2021-151729)
【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16(2006.01)

10

G 0 8 G 1/0968(2006.01)

G 0 1 C 21/34(2006.01)

G 0 6 T 7/00(2017.01)

【F I】

G 0 8 G 1/16 A

G 0 8 G 1/0968

G 0 1 C 21/34

G 0 6 T 7/00 6 5 0

【手続補正書】

20

【提出日】令和 6 年 8 月 5 日(2024.8.5)

【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】

車両に設置される車載装置であって、

前記車両に設置されたカメラからの入力画像に対して画像認識を行う画像認識部を備え

30

、
前記画像認識部は、前記車両の位置情報と、前記位置情報とは異なる追加参照情報と、
に応じた画像認識モデルを用いて、前記画像認識を行う
、車載装置。

【請求項 2】

前記画像認識モデルを設定するモデル設定部を備え、

前記モデル設定部は、前記位置情報及び前記追加参照情報に応じたパラメータを用いて
前記画像認識モデルを設定する

、請求項 1 に記載の車載装置。

【請求項 3】

40

前記画像認識部は、第 1 画像認識モデル及び第 2 画像認識モデルを含む複数の画像認識
モデルを有し、前記複数の画像認識モデルの 1 つである対象モデルを用いて前記画像認識
を実行し、

前記モデル設定部は、前記画像認識を前記第 1 画像認識モデルにより行っている期間に
て前記追加参照情報に応じたパラメータを用いて前記第 2 画像認識モデルを設定し、その
後、前記車両の位置変化に応じて前記対象モデルを前記第 1 画像認識モデルから前記第 2
画像認識モデルに切り替える

、請求項 2 に記載の車載装置。

【請求項 4】

前記車両は複数の領域の何れかに位置し、

50

前記追加参照情報は、現在時刻を表す時刻情報、各領域の交通状態を表す交通状態情報、及び、各領域の天候を表す天候情報の内、少なくとも１つを含む
、請求項１～３の何れかに記載の車載装置。

【請求項５】

前記追加参照情報は、前記車両の走行速度を表す車速情報を含む
、請求項１～４の何れかに記載の車載装置。

【請求項６】

請求項２に記載の車載装置と、
前記車載装置と通信可能に構成された支援装置と、を備え、
前記支援装置は、
前記画像認識モデルに対するパラメータを含むモデルデータを複数保持するデータ保持部と、
前記位置情報及び前記追加参照情報に基づいて複数のモデルデータの何れかを選択し、
選択したモデルデータを前記車載装置に送信する選択制御部と、を備え、
前記モデル設定部は、前記受信したモデルデータ内のパラメータを用いて前記画像認識モデルを設定する
、画像認識システム。

10

【請求項７】

車両に設置されたカメラからの入力画像に対して画像認識を行う車載装置と通信可能に
構成された支援装置であって、
前記画像認識を行う画像認識モデルを前記車載装置にて設定するためのモデルデータを
複数保持するデータ保持部と、
前記車両の位置情報と、前記位置情報と異なる追加参照情報と、に基づいて、複数のモ
デルデータの何れかを選択し、選択したモデルデータを前記車載装置に送信する選択制御
部と、を備える
、車載装置用の支援装置。

20

【請求項８】

前記車両は複数の領域の何れかに位置し、
前記選択制御部は、前記車両が前記複数の領域の何れに位置しているかと、前記追加参
照情報と、に基づいて、前記選択を行う
、請求項７に記載の車載装置用の支援装置。

30

【請求項９】

所定領域を分割することで前記複数の領域を設定する領域設定部を更に備え、
前記領域設定部は、前記所定領域内の各地域の特性に応じて前記複数の領域を設定する
、請求項８に記載の車載装置用の支援装置。

【請求項１０】

前記複数の領域は第１領域及び第２領域を含み、
前記選択制御部は、前記車両が前記第２領域から前記第１領域に向けて走行する際、前
記車両が前記第２領域内を走行している期間において、前記第１領域に対応するモデルデ
ータであって且つ前記第１領域の状態に応じたモデルデータを前記車載装置に送信する
、請求項８又は９に記載の車載装置用の支援装置。

40

【請求項１１】

前記追加参照情報は、現在時刻を表す時刻情報、各領域の交通状態を表す交通状態情報
、及び、各領域の天候を表す天候情報の内、少なくとも１つを含む
、請求項８～１０の何れかに記載の車載装置用の支援装置。

【請求項１２】

前記車両は複数の領域の何れかに位置し、
前記追加参照情報は、現在時刻を表す時刻情報、各領域の交通状態を表す交通状態情報
、及び、各領域の天候を表す天候情報の内、少なくとも１つを含む
、請求項７に記載の車載装置用の支援装置。

50

【請求項 13】

前記追加参照情報は、前記車両の走行速度を表す車速情報を含む
、請求項 7 ～ 12 の何れかに記載の車載装置用の支援装置。

【請求項 14】

車両に設置されたカメラからの入力画像に対して画像認識を行う画像認識ステップを備え、

前記画像認識ステップでは、前記車両の位置情報と、前記位置情報とは異なる追加参照情報と、に応じた画像認識モデルを用いて、前記画像認識を行う
、画像認識方法。

【請求項 15】

車両に設置されたカメラからの入力画像に対して画像認識を行う車載装置にモデルデータを送信するモデルデータ送信方法であって、

前記モデルデータは、前記画像認識を行う画像認識モデルを前記車載装置にて設定するためのデータであり、

前記車載装置に送信可能なモデルデータは複数あり、

前記車両の位置情報と、前記位置情報と異なる追加参照情報と、に基づいて、複数のモデルデータの何れかを選択し、選択したモデルデータを前記車載装置に送信する
、モデルデータ送信方法。

10

20

30

40

50