

【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7年2月25日(2025.2.25)

【公開番号】特開2022-172469(P2022-172469A)
 【公開日】令和4年11月16日(2022.11.16)
 【年通号数】公開公報(特許)2022-211
 【出願番号】特願2022-76252(P2022-76252)
 【国際特許分類】

G 0 6 F 1 1 / 3 6 (2 0 0 6 . 0 1)

G 0 1 M 1 7 / 0 0 7 (2 0 0 6 . 0 1)

【 F I 】

G 0 6 F 1 1 / 3 6 1 6 4

G 0 1 M 1 7 / 0 0 7 B

10

【手続補正書】

【提出日】令和7年2月14日(2025.2.14)

【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

20

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

重要性能評価指標(KPI)によるテストすべき少なくとも部分的に自律的な走行機能のシナリオベースのテストおよび/またはホモロゲーションにおけるシミュレーションおよび/またはテストケースを評価するためのコンピュータ実装方法であって、

KPIは、KPIプラグインによってマッピングされ、KPIプラグインは、シミュレーションおよび/またはテストケースのために動的にかつ再利用可能に選択され、

少なくとも1つのKPIプラグインは、シミュレーションおよび/またはテスト定義の際にKPIプラグイン機構によって選択され、実行中に前記KPIプラグイン機構によって自動的に実行される、
 コンピュータ実装方法。

30

【請求項2】

少なくとも1つのシナリオは、交通手段および/または道路利用者の少なくとも部分的に自律的な誘導のための装置の少なくとも1つのテストを含んでいる、
 請求項1記載のコンピュータ実装方法。

【請求項3】

少なくとも1つのテストは、シミュレーション実行時および/またはシミュレーション終了時に問い合わせされる少なくとも1つのパラメータによって決定され、前記パラメータは、特に、

40

- 車線の数および/または幅および/またはカーブおよび/または道路規制および/または周辺環境温度の特徴のうちの少なくとも1つを含むシナリオパラメータと、

- 前記道路利用者の数および/または交通状況における車線変更の数および/または前記道路利用者および/または前記交通手段の速度の特徴のうちの少なくとも1つを含み、シナリオ内の移動体の数および特性を記述する走行状況パラメータと、

を含む、

請求項2記載のコンピュータ実装方法。

【請求項4】

交通手段および/または道路利用者は、少なくとも自車両および/または他車両を含み

50

、自車両とは、テストすべきシステム（SUT）を有する車両であり、他車両とは、シナリオ内の任意のさらなる車両である、
請求項 2 記載のコンピュータ実装方法。

【請求項 5】

KPI プラグインは、設定記述とコンピュータによって実行可能なスクリプトからなる、
請求項 1 記載のコンピュータ実装方法。

【請求項 6】

KPI プラグインは、シミュレーション実行時にオンラインで、かつ/または、シミュレーション後にオフラインで実行可能である、
請求項 1 から 5 までのいずれか 1 項記載のコンピュータ実装方法。

【請求項 7】

オンラインで実行される KPI プラグインに対して、前記実行可能なスクリプトは、シミュレーション実行時に自動的に開始され、各シミュレーションステップにおいて少なくとも 1 つのパラメータの評価が行われ、それによって、前記評価は、実行時に使用可能なシミュレーションパラメータに基づき、そこから KPI 値が決定される、
請求項 6 記載のコンピュータ実装方法。

【請求項 8】

オフラインで実行される KPI プラグインに対して、前記実行可能なスクリプトは、シミュレーション終了後に自動的に開始され、それによって、前記 KPI 値はシミュレーション結果に基づいて決定される、
請求項 6 記載のコンピュータ実装方法。

【請求項 9】

現在決定されている前記 KPI 値は、現在のシミュレーションおよび/または少なくとも 1 つのシミュレーションステップの評価を示す、
請求項 1 から 5 までのいずれか 1 項記載のコンピュータ実装方法。

【請求項 10】

前記 KPI プラグイン機構は、少なくとも 1 つの KPI プラグインを含み、前記 KPI プラグイン機構において選択されたすべての KPI プラグインは、シミュレーション実行および/またはテスト実行のために自動的に実行される、
請求項 1 から 5 までのいずれか 1 項記載のコンピュータ実装方法。

【請求項 11】

KPI プラグインは、KPI プラグインプールにおいて管理される、
請求項 1 から 5 までのいずれか 1 項記載のコンピュータ実装方法。

【請求項 12】

重要性能評価指標（KPI）によるテストすべき少なくとも部分的に自律的な走行機能のシナリオベースのテストおよび/またはホモロゲーションにおけるシミュレーションおよび/またはテストケースを評価するためのコンピュータ実装方法のテストユニットであって、

KPI は、KPI プラグインによってマッピングされ、KPI プラグインは、シミュレーションおよび/またはテストケースのために動的にかつ再利用可能に選択され、

少なくとも 1 つの KPI プラグインは、シミュレーションおよび/またはテスト定義の際に KPI プラグイン機構によって選択され、実行中に前記 KPI プラグイン機構によって自動的に実行される、
テストユニット。

【請求項 13】

前記テストユニットは、仮想テストおよび/または実テストのための少なくとも 1 つのシナリオが決定される制御機器によって構成されている、
請求項 12 記載のテストユニット。

【請求項 14】

10

20

30

40

50

コンピュータプログラムであって、

前記コンピュータプログラムがコンピュータ上で実行されるときに、請求項 1 から 5 までのいずれか 1 項記載の方法を実施するためのプログラムコードを含んでいる、
コンピュータプログラム。

【請求項 15】

コンピュータ可読データ担体であって、

コンピュータプログラムがコンピュータ上で実行されるときに、請求項 1 から 5 までのいずれか 1 項記載の方法を実施するためのコンピュータプログラムのプログラムコードを含んでいる、
コンピュータ可読データ担体。

10

20

30

40

50