

【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4年11月2日(2022.11.2)

【国際公開番号】WO2021/177052  
 【出願番号】特願2022-505119(P2022-505119)

【国際特許分類】

*B 6 0 W 5 0 / 0 2 ( 2 0 1 2 . 0 1 )*

*B 6 0 W 6 0 / 0 0 ( 2 0 2 0 . 0 1 )*

*B 6 0 W 3 0 / 1 4 ( 2 0 0 6 . 0 1 )*

*B 6 0 W 3 0 / 1 8 2 ( 2 0 2 0 . 0 1 )*

*G 0 5 D 1 / 0 0 ( 2 0 0 6 . 0 1 )*

*G 0 8 G 1 / 0 9 ( 2 0 0 6 . 0 1 )*

10

【 F I 】

B 6 0 W 5 0 / 0 2

B 6 0 W 6 0 / 0 0

B 6 0 W 3 0 / 1 4

B 6 0 W 3 0 / 1 8 2

G 0 5 D 1 / 0 0 B

G 0 8 G 1 / 0 9 V

20

【手続補正書】

【提出日】令和3年6月10日(2021.6.10)

【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】

30

情報処理装置における情報処理方法であって、

ネットワークを介して前記情報処理装置に接続される移動体であって、移動体の安全性に関する第1条件によって自動走行する移動体が自動走行を継続可能であるか否かを示す第1情報を取得し、

前記第1情報が、前記移動体が自動走行を継続可能でないことを示す場合、前記移動体に対して、前記移動体の遠隔操作者が前記移動体の遠隔操作を行わず、前記移動体の遠隔監視を行う状態で、前記第1条件より移動体の安全性に関する条件が緩和された第2条件によって自動運転させる第1モードで前記移動体を動作させるための第1コマンドを出力する

情報処理方法。

40

【請求項2】

前記移動体を前記第1モードで動作させる際、前記第2条件に応じて自動運転の移動態様の制限を強める

請求項1に記載の情報処理方法。

【請求項3】

前記移動態様は、前記移動体の速度、舵角及び加速度の少なくとも1つを含み、

前記第2条件に応じて、自動運転時の最大速度、最大舵角及び最大加速度の少なくとも1つの制限を強める

請求項2に記載の情報処理方法。

【請求項4】

50

前記移動体が自動走行する際、前記遠隔操作者が前記移動体の監視をする際の要件を示す第1要件が設定されており、

前記移動体を前記第1モードで動作させる際、前記第2条件に応じて、前記第1要件より前記監視の要件を強めた第2要件を設定する

請求項1に記載の情報処理方法。

【請求項5】

前記監視をする際の要件は、前記遠隔操作者による監視を要する前記移動体の周辺のエリアである監視エリア及び前記遠隔操作者による監視を要する物体である監視対象物の少なくとも1つを含み、

前記監視をする際の要件を強めることは、前記第2条件に応じて、前記監視エリア及び前記監視対象物の少なくとも1つの監視を強めることを含む

10

請求項4に記載の情報処理方法。

【請求項6】

前記監視をする際の要件は、前記遠隔操作者による監視を要する前記移動体の動作を含み、

前記監視をする際の要件を強めることは、前記第2条件に応じて、前記移動体の走行計画又は走行制御情報の監視を追加することを含む

請求項4に記載の情報処理方法。

【請求項7】

強められた前記監視をする際の要件を、前記遠隔操作者が用いる表示装置に表示させ、強められた前記監視をする際の要件での前記遠隔操作者による監視中のみ、前記第2条件で前記移動体を自動運転させる

20

請求項4～6のいずれか1項に記載の情報処理方法。

【請求項8】

(削除)

【請求項9】

強められた前記監視をする際の要件での前記監視中は、前記第2条件での自動運転を継続することを示す操作であって前記遠隔操作者による操作が検知されている期間である

請求項7に記載の情報処理方法。

【請求項10】

30

前記移動体を前記第1モードで動作させる際、前記第2条件に応じて、前記遠隔操作者による監視に関する処理又は通信の遅延に対する要件を強める

請求項1に記載の情報処理方法。

【請求項11】

ネットワークを介して情報処理装置に接続される移動体であって、移動体の安全性に関する第1条件によって自動走行する移動体が自動走行を継続可能であるか否かを示す第1情報を取得する取得部と、

前記第1情報が、前記移動体が自動走行を継続可能でないことを示す場合、前記移動体に対して、前記移動体の遠隔操作者が前記移動体の遠隔操作を行わず、前記移動体の遠隔監視を行う状態で、前記第1条件より移動体の安全性に関する条件が緩和された第2条件によって自動運転させる第1モードで前記移動体を動作させるための第1コマンドを出力する出力部とを備える

40

情報処理システム。

【請求項12】

前記第1情報が、前記移動体が自動走行を継続可能でないことを示す場合、前記第1コマンド、又は、前記遠隔操作者が前記移動体を遠隔操作する第2モードで前記移動体を動作させるための第2コマンドを出力する

請求項1～7、9～10のいずれか1項に記載の情報処理方法。

【請求項13】

前記第1情報に基づき、前記移動体が自動走行を継続可能でないと判断された場合、前

50

記遠隔操作者が用いる表示装置に対して、前記移動体の動作を前記第 1 モード又は前記第 2 モードに切り替えるための第 2 情報を表示させ、

前記第 2 情報への応答として前記遠隔操作者により入力された情報に基づき、前記第 1 モードおよび前記第 2 モードのいずれかで前記移動体を動作させるためのコマンドを出力する

請求項 1 2 に記載の情報処理方法。

【請求項 1 4】

前記移動体が前記第 2 条件によって自動運転する際、前記遠隔操作者が用いる表示装置に対して、前記移動体の走行領域と、前記走行領域において前記遠隔操作者による監視が必要な領域とを視認可能な態様で重畳された画像を表示させる

10

請求項 1 ~ 7、9 ~ 10 のいずれか 1 項に記載の情報処理方法。

【請求項 1 5】

さらに、前記表示装置に対して、前記移動体の移動経路に関する情報、及び、現在の動作モードにおける移動可否の判定結果の少なくとも 1 つを表示させる

請求項 1 4 に記載の情報処理方法。

【請求項 1 6】

前記第 1 情報は、前記第 1 条件と、前記移動体の状態又はスペックに関する情報とに基づき判定されたものである

請求項 1 ~ 7、9 ~ 10、12 ~ 15 のいずれか 1 項に記載の情報処理方法。

20

30

40

50