

【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1年5月30日(2019.5.30)

【公開番号】特開2016-164063(P2016-164063A)  
 【公開日】平成28年9月8日(2016.9.8)  
 【年通号数】公開・登録公報2016-054  
 【出願番号】特願2016-12316(P2016-12316)  
 【国際特許分類】

**B 6 0 W 30/08 (2012.01)**  
**G 0 8 G 1/16 (2006.01)**  
**B 6 0 R 21/00 (2006.01)**  
**B 6 0 W 40/04 (2006.01)**

【F I】

B 6 0 W 30/08  
 G 0 8 G 1/16 C  
 G 0 8 G 1/16 E  
 B 6 0 R 21/00 6 2 4 B  
 B 6 0 R 21/00 6 2 4 C  
 B 6 0 W 40/04

【誤訳訂正書】  
 【提出日】平成31年4月22日(2019.4.22)  
 【誤訳訂正1】  
 【訂正対象書類名】明細書  
 【訂正対象項目名】0 0 0 4  
 【訂正方法】変更  
 【訂正の内容】  
 【0 0 0 4】

一つの見地において、本開示内容は、乗員の視界及び移動体のセンサが遮断された環境において自律移動体を操作する方法に関する。上記方法は、上記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対し、外部環境における情報臨界領域を特定する段階を含む。上記方法はまた、上記自律移動体の上記外部環境の少なくとも一部を検知し、其処に配置された遮断的物体の存在を検出する段階も含む。上記方法は更に、上記情報臨界領域の少なくとも一部が、上記検出済みの遮断的物体の存在の故に、決定済み乗員視認可能領域及び決定済みセンサ検出領域の外側に配置されているとの決定に応じ、上記検出済みの遮断的物体が上記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているか否かを決定する段階を含む。これに加え、上記方法は、上記検出済みの遮断的物体が上記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているとの決定に応じ、上記検出済みの遮断的物体の故に上記決定済み乗員視認可能領域及び上記決定済みセンサ検出領域の外側に配置された上記情報臨界領域の上記少なくとも一部に配置された任意の潜在的な物体から上記検出済みの遮断的物体により防護されるべく、上記自律移動体に、上記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、上記将来的に企図された運転操作を実施させる段階を含む。

【誤訳訂正2】  
 【訂正対象書類名】明細書  
 【訂正対象項目名】0 0 0 7  
 【訂正方法】変更  
 【訂正の内容】  
 【0 0 0 7】

上記実行可能動作は、上記情報臨界領域の少なくとも一部が、上記検出済みの遮断的物体の存在の故に、上記決定済み乗員視認可能領域及び上記決定済みセンサ検出領域の外側に配置されているとの決定に応じ、上記検出済みの遮断的物体が上記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているか否かを決定する段階を含む。上記実行可能動作は、上記検出済みの遮断的物体が上記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているとの決定に応じ、上記検出済みの遮断的物体の故に上記決定済み乗員視認可能領域及び上記決定済みセンサ検出領域の外側に配置された上記情報臨界領域の上記少なくとも一部に配置された任意の潜在的な物体から上記検出済みの遮断的物体により防護されるべく、上記自律移動体に、上記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、上記将来的に企図された運転操作を実施させる段階を含む。

【誤訳訂正3】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0009

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0009】

上記方法は更に、上記外部環境の乗員視認可能領域を決定する段階を含む。同様に、上記方法は、上記外部環境のセンサ検出領域を決定する段階を含む。上記方法は、上記情報臨界領域の少なくとも一部が、上記検出済みの遮断的物体の存在の故に、上記決定済み乗員視認可能領域及び上記決定済みセンサ検出領域の外側に配置されているとの決定に応じ、上記検出済みの遮断的物体が上記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているか否かを決定する段階を含む。上記方法は、上記検出済みの遮断的物体が上記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているとの決定に応じ、上記検出済みの遮断的物体の故に上記決定済み乗員視認可能領域及び上記決定済みセンサ検出領域の外側に配置された上記情報臨界領域の上記少なくとも一部に配置された任意の潜在的な物体から上記検出済みの遮断的物体により防護されるべく、上記自律移動体に、上記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、上記将来的に企図された運転操作を実施させる段階を含む。

【誤訳訂正4】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0011

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0011】

この詳細な説明は、視界遮断環境における自律移動体の操作方法に関する。更に詳細には、この詳細な説明は、環境における情報臨界領域の少なくとも一部が、遮断的物体の存在の故に、決定済み乗員視認可能領域及び決定済みセンサ検出領域の外側に配置されているときにおける自律移動体の操作方法に関する。一つ以上の実施形態においては、検出済みの遮断的物体が自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているか否かが決定され得る。検出済みの遮断的物体が自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているとの決定に応じ、上記自律移動体は、上記情報臨界領域内に配置された任意の潜在的な物体から上記検出済みの遮断的物体により防護されるべく上記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、上記将来的に企図された運転操作を実施せしめられ得る。この詳細な説明は、斯かる特徴を含むシステム、方法及びコンピュータ・プログラム製品に関する。少なくとも幾つの場合、斯かるシステム、方法及びコンピュータ・プログラム製品は、移動体の自律的動作に対する安全性及び/または乗員の信頼性を高め得る。

【誤訳訂正5】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0084

## 【訂正方法】変更

## 【訂正の内容】

## 【0084】

一つ以上の配置構成においては、情報臨界領域の少なくとも一部が、検出済みの遮断的物体の存在の故に、決定済み乗員視認可能領域ならびに決定済みセンサ検出領域の外側に配置されているか否かが決定され得る。一つ以上の配置構成においては、斯かる決定に応じて、検出済みの遮断的物体が移動体100の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているか否かが決定され得る。これらの及び/または他の決定は、少なくとも部分的に、プロセッサ110、自律運転モジュール120、視認解析モジュール121、情報臨界領域決定モジュール122、物体認識モジュール123、物体移動分類モジュール124、及び/または、他の要素により行われ得る。一つ以上の配置構成において、検出済みの遮断的物体が移動体100の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動していると決定されたなら、移動体100は、上記情報臨界領域内に配置された任意の潜在的な物体から上記遮断的物体により防護されるべく上記遮断的物体に関連して移動しながら、上記将来的に企図された運転操作を実施せしめられ得る。

## 【誤訳訂正6】

## 【訂正対象書類名】明細書

## 【訂正対象項目名】0085

## 【訂正方法】変更

## 【訂正の内容】

## 【0085】

此处まで、移動体100の種々の潜在的なシステム、デバイス、要素及び/または構成要素が記述されてきたが、次に、視界遮断環境において自律移動体を操作する種々の方法が記述される。今、図2を参照すると、進行経路の視界遮断部分において自律移動体を操作する別の方法の実施例が示される。次に、方法200の種々の可能なステップが記述される。図2に示された方法200は図1に関して上述された実施例に適用可能であり得るが、方法200は、他の適切なシステム及び配置構成により実施され得ることは理解される。更に、方法200は、此处では示されない他のステップを含み得ると共に、実際、方法200は図2に示された全てのステップを包含することに限定されない。方法200の一部として此处で示される各ステップは、この特定の時系列的順序に限定されない。実際、各ステップの幾つかは、示されたのとは異なる順序で実施され得、且つ/又は、示された各ステップの少なくとも幾つかは同時に行われ得る。

## 【誤訳訂正7】

## 【訂正対象書類名】明細書

## 【訂正対象項目名】0093

## 【訂正方法】変更

## 【訂正の内容】

## 【0093】

ブロック260にては、検出済みの遮断的物体が上記移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているとの決定に応じ、移動体100の将来的に企図された運転操作が実施せしめられ得る。上記将来的に企図された運転操作は、上記情報臨界領域内に配置された、特に、上記検出済みの遮断的物体の故に上記乗員視認可能領域及び上記センサ検出領域の両方の外側に配置された情報臨界領域の少なくとも一部内に配置された、任意の潜在的な物体から上記遮断的物体により防護されるべく上記遮断的物体に関連して移動しながら、実施され得る。

## 【誤訳訂正8】

## 【訂正対象書類名】明細書

## 【訂正対象項目名】0097

## 【訂正方法】変更

## 【訂正の内容】

## 【 0 0 9 7 】

更に、上記情報臨界領域内に配置された任意の潜在的な物体から上記遮断的物体により防護されるべく上記遮断的物体に関連して移動する段階は、移動体100の任意の適切な移動であり得る。一つ以上の配置構成において、上記検出済みの遮断的物体に関連して移動する段階は、移動体100と情報臨界領域350との間に上記遮断的物体を維持すべく移動する段階を含み得る。幾つの場合、検出済みの遮断的物体に関連して移動する段階は、移動体100が、検出済みの遮断的物体と実質的に同一の速度で前方に移動する段階を含み得る。幾つの場合、検出済みの遮断的物体に関連して移動する段階は、移動体100が、上記検出済みの遮断的物体を追い抜くこと無く、上記検出済みの遮断的物体と並んで移動する段階を含み得る。一つ以上の配置構成においては、移動体100と上記検出済みの遮断的物体との間に所定の横方向間隔が維持され得る。一つ以上の配置構成においては、上記移動体と上記検出済みの遮断的物体との間に所定の先駆け距離が維持され得る。“先駆け距離(leading distance)”は、上記検出済みの遮断的物体の前側箇所と上記移動体の前側箇所との間の距離を意味する。上記前側箇所は、上記移動体及び/または上記検出済みの遮断的物体の最前側の箇所であり得る。各前側箇所は、上記移動体及び上記検出済みの遮断的物体の進行方向に関して決定される。

## 【 誤訳訂正 9 】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 9 8

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

## 【 0 0 9 8 】

一つ以上の配置構成において、上記自律移動体に、上記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、上記将来的に企図された運転操作を実施させる段階は、一つ以上の付加的要因に応じ得る。例えば、上記検出済みの遮断的物体が大寸の物体か否かが決定され得る。斯かる決定は、例えば、センサ・システム125、カメラ・システム127、プロセッサ110、及び/または、物体認識モジュール123により行われ得る。一つ以上の配置構成において、上記自律移動体に、上記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、上記将来的に企図された運転操作を実施させる段階は、更に、上記検出済みの遮断的物体が大寸の物体であるとの決定に応じたものであり得る。故に、もし、検出済みの遮断的物体が大寸の物体であると決定されたなら、上記自律移動体は、上記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、上記将来的に企図された運転操作を実施せしめられ得る。但し、検出済みの遮断的物体が非大寸の物体であると決定されたなら、上記自律移動体は、上記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、上記将来的に企図された運転操作を実施せしめられはしない、と言うのも、非大寸の物体は、上記情報臨界領域に配置された任意の潜在的な物体に対する移動体100の防護体の役割を果たすには不十分な候補であり得るからである。

## 【 誤訳訂正 1 0 】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 1 1 8

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

## 【 0 1 1 8 】

上記に鑑みると、トラック330は、該トラック330の故に、決定済み乗員視認可能領域360及び決定済みセンサ検出領域370の外側に配置された情報臨界領域350の少なくとも一部内に配置された任意の潜在的な物体(例えば、移動体380)から移動体100を防護し得ることは理解される。斯かる様式で動作することにより、情報臨界領域350における(例えば移動体380などの)物体により衝突されるリスクは減少され得る、と言うのも、斯かる物体は最初にトラック330に衝突する可能性が高いからである。

## 【 誤訳訂正 1 1 】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0126

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0126】

上記に鑑みると、トラック330は、該トラック330の故に、決定済み乗員視認可能領域360及び決定済みセンサ検出領域370の外側に配置された情報臨界領域350の少なくとも一部内に配置された任意の潜在的な物体(例えば、移動体380)から移動体100を防護し得ることは理解される。斯かる様式で動作することにより、情報臨界領域350における(例えば移動体380などの)物体により衝突されるリスクは減少され得る、と言うのも、斯かる物体は最初にトラック330に衝突する可能性が高いからである。

【誤訳訂正12】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0127

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0127】

本明細書中に提供された配置構成は、本明細書中に記述された利点の一つ以上を含む多数の利点を提供し得ることは理解される。例えば、本明細書中に記述された配置構成は、視界遮断環境において動作するときに自律移動体の性能を向上させ得る。本明細書中に記述された配置構成は、環境における物理的防護物または可動防護体を用いて、将来的に企図された運転操作を実施することにより、移動体乗員に対して一定程度の快適さ及び信頼性を提供し得る。更に、本明細書中に記述された配置構成は、移動体の安全な動作を潜在的に改善し得る。

【誤訳訂正13】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0133

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0133】

本明細書中における各見地は、その精神または本質的な属性から逸脱せずに、他の形態で具現され得る。従って、本発明の有効範囲を表すものとしては、上述の詳細事項ではなく、以下の各請求項に対して参照が為されるべきである。

本明細書に開示される発明は以下の態様を含む。

〔態様1〕

乗員の視界及び移動体のセンサが遮断された環境において自律移動体を操作する方法であって、

前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対し、外部環境における情報臨界領域を特定する段階と、

前記自律移動体の前記外部環境の少なくとも一部を検知し、其処に配置された遮断的物体の存在を検出する段階と、

前記情報臨界領域の少なくとも一部が、前記検出済みの遮断的物体の存在の故に、決定済み乗員視認可能領域及び決定済みセンサ検出領域の外側に配置されているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているか否かを決定する段階と、

前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体の故に前記決定済み乗員視認可能領域及び前記決定済みセンサ検出領域の外側に配置された前記情報臨界領域の前記少なくとも一部に配置された任意の潜在的な物体から前記検出済みの遮断的物体により防護されるべく、前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら

、前記将来的に企図された運転操作を実施させる段階と、  
を有する、方法。

〔態様 2〕

前記自律移動体を前記検出済みの遮断的物体に関連して移動させる段階は、前記検出済みの遮断的物体と実質的に同一の速度で前記自律移動体を前方に移動させる段階を含む、態様 1 に記載の方法。

〔態様 3〕

前記自律移動体を前記検出済みの遮断的物体に関連して移動させる段階は、前記自律移動体を、前記検出済みの遮断的物体を追い抜くこと無く、該検出済みの遮断的物体と並んで移動させる段階を含む、態様 1 に記載の方法。

〔態様 4〕

前記自律移動体を前記検出済みの遮断的物体に関連して移動させる段階は、少なくとも、前記自律移動体が、前記情報臨界領域を通過する及び前記将来的に企図された運転操作を完了する、の少なくとも一方を行うまで実施される、態様 1 に記載の方法。

〔態様 5〕

当該方法は、前記検出済みの遮断的物体が大寸の物体であるか否かを決定する段階を更に含み、

前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させる段階は、更に、前記検出済みの遮断的物体が大寸の物体であるとの決定に応じたものである、態様 1 に記載の方法。

〔態様 6〕

前記将来的に企図された運転操作は、前記検出済みの遮断的物体と実質的に同一の方向に進行する段階を含む、態様 1 に記載の方法。

〔態様 7〕

前記将来的に企図された運転操作は、右折または左折の一方を含む、態様 1 に記載の方法。

〔態様 8〕

自律移動体の外部環境の少なくとも一部を検知して、其処に配置された遮断的物体の存在を検出べく構成されたセンサ・システムと、

前記センサ・システムに対して作用的に接続されたプロセッサであって、

前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対し、外部環境における情報臨界領域を特定する段階と、

前記外部環境の乗員視認可能領域を決定する段階と、

前記外部環境のセンサ検出領域を決定する段階と、

前記情報臨界領域の少なくとも一部が、前記検出済みの遮断的物体の存在の故に、前記決定済み乗員視認可能領域及び前記決定済みセンサ検出領域の外側に配置されているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているか否かを決定する段階と、

前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体の故に前記決定済み乗員視認可能領域及び前記決定済みセンサ検出領域の外側に配置された前記情報臨界領域の前記少なくとも一部に配置された任意の潜在的な物体から前記検出済みの遮断的物体により防護されるべく、前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させる段階と、

を有する、実行可能動作を開始すべくプログラムされたというプロセッサと、

を備える、乗員の視界及び移動体のセンサが遮断された環境において自律移動体を操作するシステム。

〔態様 9〕

前記自律移動体を前記検出済みの遮断的物体に関連して移動させる段階は、前記検出済みの遮断的物体と実質的に同一の速度で前記自律移動体を前方に移動させる段階を含む、

態様 8 に記載のシステム。

〔態様 10〕

前記自律移動体を前記検出済みの遮断的物体に関連して移動させる段階は、前記自律移動体を、前記検出済みの遮断的物体を追い抜くこと無く、該検出済みの遮断的物体と並んで移動させる段階を含む、態様 8 に記載のシステム。

〔態様 11〕

前記自律移動体を前記検出済みの遮断的物体に関連して移動させる段階は、少なくとも、前記自律移動体が、前記情報臨界領域を通過する及び前記将来的に企図された運転操作を完了する、の少なくとも一方を行うまで実施される、態様 8 に記載のシステム。

〔態様 12〕

前記実行可能動作は、前記検出済みの遮断的物体が大寸の物体であるか否かを決定する段階を更に含み、

前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させる段階は、更に、前記検出済みの遮断的物体が大寸の物体であるとの決定に応じたものである、態様 8 に記載のシステム。

〔態様 13〕

前記将来的に企図された運転操作は、前記検出済みの遮断的物体と実質的に同一の方向に進行する段階を含む、態様 8 に記載のシステム。

〔態様 14〕

前記将来的に企図された運転操作は、右折または左折の一方を含む、態様 8 に記載のシステム。

〔態様 15〕

乗員の視界及び移動体のセンサが遮断された環境において自律移動体を操作するコンピュータ・プログラム製品であって、該コンピュータ・プログラム製品は、

コンピュータ可読記憶媒体であって、

前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対し、外部環境における情報臨界領域を特定する段階と、

前記自律移動体の前記外部環境の少なくとも一部を検知し、其処に配置された遮断的物体の存在を検出する段階と、

前記外部環境の乗員視認可能領域を決定する段階と、

前記外部環境のセンサ検出領域を決定する段階と、

前記情報臨界領域の少なくとも一部が、前記検出済みの遮断的物体の存在の故に、前記決定済み乗員視認可能領域及び前記決定済みセンサ検出領域の外側に配置されているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているか否かを決定する段階と、

前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体の故に前記決定済み乗員視認可能領域及び前記決定済みセンサ検出領域の外側に配置された前記情報臨界領域の前記少なくとも一部に配置された任意の潜在的な物体から前記検出済みの遮断的物体により防護されるべく、前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させる段階と、

を有する方法を実施すべくプロセッサにより実行可能なプログラム・コードが自身内に具現された、というコンピュータ可読記憶媒体を備える、

コンピュータ・プログラム製品。

〔態様 16〕

前記自律移動体を前記検出済みの遮断的物体に関連して移動させる段階は、前記検出済みの遮断的物体と実質的に同一の速度で前記自律移動体を前方に移動させる段階を含む、態様 15 に記載のコンピュータ・プログラム製品。

〔態様 17〕

前記自律移動体を前記検出済みの遮断的物体に関連して移動させる段階は、前記自律移

動体を、前記検出済みの遮断的物体を追い抜くこと無く、該検出済みの遮断的物体と並んで移動させる段階を含む、態様 15 に記載のコンピュータ・プログラム製品。

〔態様 18〕

前記自律移動体を前記検出済みの遮断的物体に関連して移動させる段階は、少なくとも、前記自律移動体が、前記情報臨界領域を通過する及び前記将来的に企図された運転操作を完了する、の少なくとも一方を行うまで実施される、態様 15 に記載のコンピュータ・プログラム製品。

〔態様 19〕

前記方法は、前記検出済みの遮断的物体が大寸の物体であるか否かを決定する段階を更に含み、

前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させる段階は、更に、前記検出済みの遮断的物体が大寸の物体であるとの決定に応じたものである、態様 15 に記載のコンピュータ・プログラム製品。

〔態様 20〕

前記将来的に企図された運転操作は、前記検出済みの遮断的物体と実質的に同一の方向に進行する段階を含む、態様 15 に記載のコンピュータ・プログラム製品。

【誤訳訂正 14】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】全文

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

乗員の視界及び移動体のセンサが遮断された環境において自律移動体を操作する方法であって、

前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対し、外部環境における情報臨界領域を特定することと、

前記自律移動体の前記外部環境の少なくとも一部を検知し、其処に配置された遮断的物体の存在を検出することと、

前記情報臨界領域の少なくとも一部が、検出済みの前記遮断的物体の存在の故に、決定済みの乗員視認可能領域及び決定済みのセンサ検出領域の外側に配置されているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているか否かを決定することと、

前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体の故に前記決定済みの乗員視認可能領域及び前記決定済みのセンサ検出領域の外側に配置された前記情報臨界領域の前記少なくとも一部に配置された任意の潜在的な物体から前記検出済みの遮断的物体により防護されるべく、前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることと、

を有する、方法。

【請求項 2】

前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることは、前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体と実質的に同一の速度で前方に移動させながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることは、前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体を追い抜くこと無く、該検出済みの遮断的物体と並んで移動させながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることを含む、請求項 1 に記載の方法。

## 【請求項 4】

前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることは、前記自律移動体が、前記情報臨界領域を通過すること及び前記将来的に企図された運転操作を完了すること、の少なくとも一方を行うまで実施される、請求項 1 に記載の方法。

## 【請求項 5】

当該方法は、前記検出済みの遮断的物体が大寸の物体であるか否かを決定することを更に含み、

前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることは、更に、前記検出済みの遮断的物体が大寸の物体であるとの決定に応じたものである、請求項 1 に記載の方法。

## 【請求項 6】

前記将来的に企図された運転操作は、前記検出済みの遮断的物体と実質的に同一の方向に進行することを含む、請求項 1 に記載の方法。

## 【請求項 7】

前記将来的に企図された運転操作は、右折または左折の一方を含む、請求項 1 に記載の方法。

## 【請求項 8】

自律移動体の外部環境の少なくとも一部を検知して、其処に配置された遮断的物体の存在を検出する構成されたセンサ・システムと、

前記センサ・システムに対して作用的に接続されたプロセッサであって、

前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対し、外部環境における情報臨界領域を特定することと、

前記外部環境の乗員視認可能領域を決定することと、

前記外部環境のセンサ検出領域を決定することと、

前記情報臨界領域の少なくとも一部が、検出済みの前記遮断的物体の存在の故に、決定済みの前記乗員視認可能領域及び決定済みの前記センサ検出領域の外側に配置されているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているか否かを決定することと、

前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体の故に前記決定済みの乗員視認可能領域及び前記決定済みのセンサ検出領域の外側に配置された前記情報臨界領域の前記少なくとも一部に配置された任意の潜在的な物体から前記検出済みの遮断的物体により防護されるべく、前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることと、

を有する、実行可能動作を開始すべくプログラムされたというプロセッサと、

を備える、乗員の視界及び移動体のセンサが遮断された環境において自律移動体を操作するシステム。

## 【請求項 9】

前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることは、前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体と実質的に同一の速度で前方に移動させながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることを含む、請求項 8 に記載のシステム。

## 【請求項 10】

前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることは、前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体を追い抜くこと無く、該検出済みの遮断的物体と並んで移動させながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることを含む、請求項 8 に記載のシステム。

## 【請求項 11】

前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に

企図された運転操作を実施させることは、前記自律移動体が、前記情報臨界領域を通過すること及び前記将来的に企図された運転操作を完了すること、の少なくとも一方を行うまで実施される、請求項 8 に記載のシステム。

【請求項 1 2】

前記実行可能動作は、前記検出済みの遮断的物体が大寸の物体であるか否かを決定することを更に含み、

前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることは、更に、前記検出済みの遮断的物体が大寸の物体であるとの決定に応じたものである、請求項 8 に記載のシステム。

【請求項 1 3】

前記将来的に企図された運転操作は、前記検出済みの遮断的物体と実質的に同一の方向に進行することを含む、請求項 8 に記載のシステム。

【請求項 1 4】

前記将来的に企図された運転操作は、右折または左折の一方を含む、請求項 8 に記載のシステム。

【請求項 1 5】

乗員の視界及び移動体のセンサが遮断された環境において自律移動体を操作するコンピュータ・プログラム製品であって、該コンピュータ・プログラム製品は、

コンピュータ可読記憶媒体であって、

前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対し、外部環境における情報臨界領域を特定することと、

前記自律移動体の前記外部環境の少なくとも一部を検知し、其処に配置された遮断的物体の存在を検出することと、

前記外部環境の乗員視認可能領域を決定することと、

前記外部環境のセンサ検出領域を決定することと、

前記情報臨界領域の少なくとも一部が、検出済みの前記遮断的物体の存在の故に、決定済みの前記乗員視認可能領域及び決定済みの前記センサ検出領域の外側に配置されているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているか否かを決定することと、

前記検出済みの遮断的物体が前記自律移動体の将来的に企図された運転操作に対して好都合に移動しているとの決定に応じ、前記検出済みの遮断的物体の故に前記決定済みの乗員視認可能領域及び前記決定済みのセンサ検出領域の外側に配置された前記情報臨界領域の前記少なくとも一部に配置された任意の潜在的な物体から前記検出済みの遮断的物体により防護されるべく、前記自律移動体に、前記検出済みの遮断的物体に関連して移動しながら、前記将来的に企図された運転操作を実施させることと、

を有する方法を実施すべくプロセッサにより実行可能なプログラム・コードを自身内に具現されて有する、というコンピュータ可読記憶媒体を備える、

コンピュータ・プログラム製品。