

【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 1 年 5 月 23 日 (2019.5.23)

【公表番号】特表 2017-517041 (P2017-517041A)

【公表日】平成 29 年 6 月 22 日 (2017.6.22)

【年通号数】公開・登録公報 2017-023

【出願番号】特願 2016-553304 (P2016-553304)

【国際特許分類】

G 0 7 C 5/00 (2006.01)

G 0 8 G 1/00 (2006.01)

B 6 0 R 21/00 (2006.01)

H 0 4 N 5/225 (2006.01)

【F I】

G 0 7 C 5/00 Z

G 0 8 G 1/00 D

B 6 0 R 21/00 6 3 0 F

B 6 0 R 21/00 6 2 4 C

H 0 4 N 5/225 C

H 0 4 N 5/225 F

【誤訳訂正書】

【提出日】平成 31 年 3 月 19 日 (2019.3.19)

【誤訳訂正 1】

【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】

以下のステップを包含することを特徴とする車両の事故データメモリー ( 1 0 ) へのカメラ ( 2 ) の画像データを保存するための方法：

a ) 画像データを用いてオブジェクト認識を実施するステップ、

b ) ロスを伴う圧縮方法を用いて画像データを圧縮するステップ、

c ) 圧縮された画像データと画像データから認識されたオブジェクト ( G , P k w 1 , P k w 2 , L ) のオブジェクトデータとを予め定められているメモリー・ストラクチャーのメモリーユニット ( 1 ) に保存するステップであって、このオブジェクトデータは、このオブジェクトデータからオブジェクト ( G , P k w 1 , P k w 2 , L ) を再現して、事故シーンを再現するとともに、その再現されたオブジェクト ( G , P k w 1 , P k w 2 , L ) を付け加えられた、センサーにより捕捉されない静的な周辺シーン ( S Z K ) を再現することを可能にするものであるステップ、

d ) 予め定められているデータ量からメモリーユニット ( 1 ) 内のデータを上書きするステップ、並びに、

e ) トリガー・シグナルに基づいて、圧縮された画像データとオブジェクトデータを静的に保存するステップ。

【請求項 2】

ステップ b ) に係る画像データの圧縮において、画像データ中の n 番目毎の画像のみが使用されることを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

圧縮された画像データとオブジェクトデータの他、付加的に、車両の路程データとボジ

ションデータも保存されることを特徴とする請求項 1 或いは 2 に記載の方法。

【請求項 4】

オブジェクト認識に、車両周辺の動いているオブジェクト（P k w 1 , P k w 2 ）の認識も包含されることを特徴とする請求項 1 ～ 3 のうち何れか一項に記載の方法。

【請求項 5】

オブジェクト認識に、車両周辺の静的オブジェクト（G , L ）の認識も包含されることを特徴とする請求項 1 ～ 4 のうち何れか一項に記載の方法。

【請求項 6】

メモリーユニットとしてリングメモリー（1）が、使用されることを特徴とする請求項 1 ～ 5 のうち何れか一項に記載の方法。

【請求項 7】

該トリガー・シグナルが、車両のエアバッグ手段、緊急ブレーキ手段、及び / 或いは、センサーユニットによって作成されることを特徴とする請求項 1 ～ 6 のうち何れか一項に記載の方法。

【請求項 8】

該トリガー・シグナルを、車両の一人の搭乗者によって手動で作動させることも可能である、但しこの場合、アクティブ化された該トリガー・シグナルは、メモリーユニット上のデータがモバイルなメモリー媒体上に保存されるように作用することを特徴とする請求項 1 ～ 7 のうち何れか一項に記載の方法。

【請求項 9】

画像カメラ（2）、オブジェクト認識ユニット（3）、圧縮ユニット（4）、並びに、メモリーユニットとしてのリングメモリー（1）を備えた、請求項 1 ～ 8 のうち何れか一項に記載の方法を実施するための事故データメモリー（10）。

【誤訳訂正 2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 1 4

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 1 4】

発展的形態では、オブジェクト認識に、車両周辺部の動いているオブジェクトの認識も包含される。このような「動いているオブジェクト」とは、例えば、車両、自転車、歩行者、車椅子、動物などである。更に、オブジェクト認識に、車両周辺部の静的オブジェクトの認識も包含されることが好ましい。このような車両周辺部の静的オブジェクトとは、例えば、車線、交通標識、建造物などである。

【誤訳訂正 3】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 2 5

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 2 5】

オブジェクト認識ユニット 3 を用いて、動的オブジェクト P k w 1 , P k w 2 、並びに、静的オブジェクト L と G が認識され、これらのオブジェクトデータは、圧縮された画像データと共に、リングメモリー 1 に保存される。これらのオブジェクトは、複数の画像フレームを通じてトラッキングされるため、これらのオブジェクトデータは、長期間に渡って、付加的なメモリー空間を使う必要なく、保存することが可能である。これらのオブジェクトデータに加えて、車両センサー 5 によって生成された車両の路程データと、GPS 受信手段 6 のポジションデータもリングメモリー 1 に保存される。

【誤訳訂正 4】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 2 6

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【 0 0 2 6 】

図 1 に概略的に示されている如く、これらのオブジェクトデータは、事故データメモリー 10 から読みだすことができ、合成画像作成に適した装置によって、周辺シーン  $SZK$  として可視化することができる。その際、保存されている車両のポジションデータとその路程データは、センサーにより捕捉されない静的な周辺シーン  $SZK$  に オブジェクト  $G_k$  ,  $L_k$  を付け加えるために保存される。図 1 によれば、再現された周辺シーン  $SZK$  では、動的オブジェクトとして、 $Pkw1_k$  と  $Pkw2_k$  も可視化される。