(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2024年1月25日(25.01.2024)

WIPO | PCT

(10) 国際公開番号
WO 2024/018638 A1

(51) 国際特許分類:
G08G 1/16 (2006.01) *G01C 21/34* (2006.01)

(21) 国際出願番号： PCT/JP2022/028530

(22) 国際出願日： 2022年7月22日(22.07.2022)

(25) 国際出願の言語： 日本語

(26) 国際公開の言語： 日本語

(71) 出願人： 川崎重工業株式会社 (**KAWASAKI JUKOGYO KABUSHIKI KAISHA**) [JP/JP]； 〒6508670 兵庫県神戸市中央区東川崎町３丁目１番１号 Hyogo (JP).

(72) 発明者： 大月 智史 (**OTSUKI Satoshi**). 中島 健一(**NAKASHIMA Kenichi**).

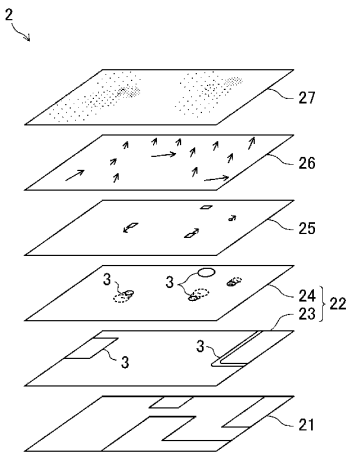
(74) 代理人： 寺薗 健一，外(**TERAZONO Kenichi** et al.)； 〒5300055 大阪府大阪市北区野崎町９番１３号 梅田扇町通ビル Osaka (JP).

(81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能)： AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能)： ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

(54) **Title:** MAP GENERATING DEVICE AND DRIVING ASSISTANCE SYSTEM

(54) 発明の名称： 地図生成装置及び運転支援システム



(57) **Abstract:** A map generating device 100 comprises: a collector 65 that collects surveillance information of the environment; and a generator 67 that generates, on the basis of the surveillance information, a map 2 for assisting the self-driving of a mobile body 1. The generator 67 determines, on the basis of the surveillance information, a dangerous region 3 to be avoided which is within the environment. The generator 67 generates the map 2 that contains geographical information 21 and the dangerous region 3.

(57) 要約： 地図生成装置１００は、環境の監視情報を収集する収集器６５と、移動体１の自動運転の支援のための地図２を監視情報に基づいて生成する生成器６７とを備えている。生成器６７は、環境に含まれる回避すべき危険領域３を監視情報に基づいて求める。生成器６７は、地理的情報２１と危険領域３とを含む地図２を生成する。

WO 2024/018638 A1

［続葉有］

添付公開書類：

一　国際調査報告（条約第21条(3)）