



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, 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).

添付公開書類:

一 国際調査報告 (条約第21条(3))

data has reached a predetermined threshold. The determination unit determines the reliability of the self-location on the basis of the results of the plurality of processes included in the reliability determination process.

(57) 要約: 自律走行車は、路面画像取得装置と、地図データを記憶する記憶部と、自己位置を推定する推定部と、前記自己位置の信頼度を判定する信頼度判定処理を実行する判定部と、を備える。前記信頼度判定処理は、前記推定部が前記自己位置を推定可能な状態であるかを判定する処理と、前記地図データから抽出した特徴点と前記走行データから抽出した特徴点とのマッチング数が予め定めた閾値に達しているかを判定する処理と、を含む。前記判定部は、前記信頼度判定処理に含まれる複数の処理の結果に基づいて、前記自己位置の信頼度を判定するように構成される。