(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
2016 年 7 月 28 日(28.07.2016)

WIPO | PCT

(10) 国際公開番号
WO 2016/116991 A1

(51) 国際特許分類:
H04B 17/18 (2015.01) *H04W 4/04* (2009.01)
G08G 1/09 (2006.01) *H04W 88/02* (2009.01)
H04B 17/29 (2015.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2015/006365

(22) 国際出願日: 2015 年 12 月 22 日(22.12.2015)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(30) 優先権データ:
特願 2015-007768 2015 年 1 月 19 日(19.01.2015) JP

(71) 出願人: 株式会社デンソー(DENSO CORPORATION) [JP/JP]; 〒4488661 愛知県刈谷市昭和町１丁目１番地 Aichi (JP).

(72) 発明者: 隈部 正剛(KUMABE, Seigou); 〒4488661 愛知県刈谷市昭和町１丁目１番地株式会社デンソー内 Aichi (JP).

(74) 代理人: 金 順姫(KIN, Junhi); 〒4600003 愛知県名古屋市中区錦２丁目１３番１９号 瀧定ビル６階 Aichi (JP).

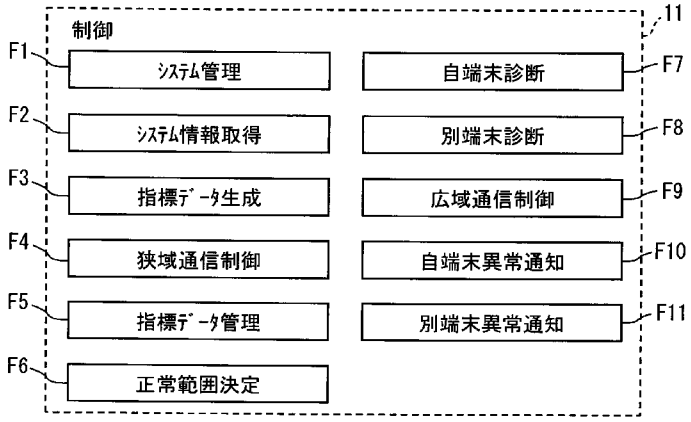
(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, 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, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, 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),

[続葉有]

(54) **Title**: IN-VEHICLE UNIT AND IN-VEHICLE UNIT DIAGNOSIS SYSTEM

(54) 発明の名称 : 車載機、車載機診断システム



11 Control
F1 System management
F2 System information acquisition
F3 Index data generation
F4 Short-range communication control
F5 Index data management
F6 Normal-scope setting
F7 Local-terminal diagnosis
F8 Other-terminal diagnosis
F9 Long-range communication control
F10 Local-terminal abnormality notification
F11 Other-terminal abnormality notification

(57) **Abstract**: An in-vehicle unit is used in each of a plurality of host vehicles including a target vehicle and at least one peripheral vehicle that is peripheral to the target vehicle. The in-vehicle unit implements the transmission and reception of information using vehicle-to-vehicle communications; acquires information indicating a state of a control system that controls the operation of the in-vehicle unit itself; generates, on the basis of the acquired information, index data including an index value indicating the state of the control system; and causes the index data to be transmitted by use of the vehicle-to-vehicle communications. The target in-vehicle unit used in the target vehicle comprises: a communication processing section (F4) that acquires the index data transmitted from the peripheral vehicle; a determination criterion setting section (F6) that successively sets, on the basis of the index data, a local-unit determination criterion that is a determination criterion used for determining whether the control system of the target in-vehicle unit is normally operating; and a local-unit diagnosis section (F7) that compares the index data of the target in-vehicle unit with the local-unit determination criterion, thereby determining whether the control system of the target in-vehicle unit is normally operating.

(57) 要約:

[続葉有]

WO 2016/116991 A1

OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:
— 国際調査報告（条約第 21 条(3)）

車載機（In-vehicle unit）は、対象車両とその周辺の少なくとも一つの周辺車両を含む、複数のホスト車両の、それぞれで用いられ、車車間通信による情報の送受信を実施し、車載機自体の動作を制御する制御システムの状態を示す情報を取得し、取得する情報に基づいて、制御システムの状態を示す指標値を含む指標データを生成し、車車間通信で送信させる。対象車両で用いられる対象車載機は、周辺車両から送信された指標データを、取得する通信処理部（Ｆ４）と、その指標データに基づいて、対象車載機が備える制御システムが正常に動作しているか否かを判定するための判定基準である自機判定基準を逐次決定する判定基準決定部（Ｆ６）と、この自機判定基準と、対象車載機の指標データとを比較することによって、対象車載機の制御システムが正常に動作しているか否かを判定する自機診断部（Ｆ７）とを備える。