

หน้า 1 ของจำนวน 1 หน้า

บทสรุปการประดิษฐ์

- การเปิดเผยนี้เกี่ยวข้องกับชุดเครื่องควบคุมของยานพาหนะที่เดินทางอย่างอัตโนมัติไปตามเส้นทางเป้าหมายที่ตัดสินใจกำหนดล่วงหน้า, ชุดเครื่องควบคุมซึ่งประกอบด้วย: หน่วยการตัดสินใจกำหนดแผนแนววิถีที่ถูกจัด โครงแบบเพื่อตัดสินใจกำหนดแผนแนววิถีใดที่จะเลือกใช้เป็นแนววิถีการ
- 5 เดินทางอนาคตของยานพาหนะระหว่างแนววิถีการรักษาเส้นทางเป้าหมาย, แนววิถีการหลีกเลี่ยงด้านซ้าย, และแนววิถีการหลีกเลี่ยงด้านขวา; หน่วยการตัดสินใจกำหนดแผนการเคลื่อนไหวกที่ถูกจัด โครงแบบเพื่อตัดสินใจกำหนดแผนการเคลื่อนไหวกใดที่จะเลือกใช้เป็นโหมดการเคลื่อนไหวกอนาคตของ
- 10 ยานพาหนะระหว่างการเคลื่อนไหวกปกติตามแผนแนววิถีที่ถูกตัดสินใจกำหนดหรือการเคลื่อนไหวกการเคลื่อนย้ายฉุกเฉิน; และหน่วยควบคุมยานพาหนะที่ถูกจัด โครงแบบเพื่อควบคุมยานพาหนะใน
- ลักษณะที่สถานะการขับขี่ของยานพาหนะที่แต่ละจุดเวลาอนาคตเป็นไปตามแผนการเคลื่อนไหวกที่ถูกตัดสินใจกำหนด, โดยที่ความถี่การอัปเดตของหน่วยการตัดสินใจกำหนดแผนการเคลื่อนไหวกสูงกว่าความถี่การอัปเดตของหน่วยการตัดสินใจกำหนดแผนแนววิถี