

(19)



(11)

**EP 4 111 226 B8**

(12)

**FASCICULE DE BREVET EUROPEEN CORRIGE**

(15) Information de correction:

**Version corrigée no 1 (W1 B1)**  
**Corrections, voir**  
**Bibliographie code(s) INID 73**

(51) Classification Internationale des Brevets (IPC):

**G01S 5/16** (2006.01) **G01C 21/28** (2006.01)

(52) Classification Coopérative des Brevets (CPC):

**G01S 5/16; G01C 21/28**

(48) Corrigendum publié le:

**05.06.2024 Bulletin 2024/23**

(86) Numéro de dépôt international:

**PCT/EP2021/054268**

(45) Date de publication et mention  
de la délivrance du brevet:

**10.04.2024 Bulletin 2024/15**

(87) Numéro de publication internationale:

**WO 2021/170519 (02.09.2021 Gazette 2021/35)**

(21) Numéro de dépôt: **21706276.9**

(22) Date de dépôt: **22.02.2021**

(54) **PROCEDE DE CORRECTION DE LA TRAJECTOIRE D'UN VEHICULE ET CALCULATEUR ASSOCIE**

VERFAHREN ZUR KORREKTUR DES WEGES EINES FAHRZEUGS UND ZUGEHÖRIGER RECHNER

METHOD FOR CORRECTING THE PATH OF A VEHICLE, AND ASSOCIATED COMPUTER

(84) Etats contractants désignés:

**AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB  
GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO  
PL PT RO RS SE SI SK SM TR**

(56) Documents cités:

**US-A1- 2019 302 801**

(30) Priorité: **25.02.2020 FR 2001830**

(43) Date de publication de la demande:

**04.01.2023 Bulletin 2023/01**

(73) Titulaire: **Continental Automotive Technologies GmbH**

**30175 Hannover (DE)**

- **TERESA A VIDAL-CALLEJA ET AL: "Large scale multiple robot visual mapping with heterogeneous landmarks in semi-structured terrain", ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS, ELSEVIER BV, AMSTERDAM, NL, vol. 59, no. 9, 24 mai 2011 (2011-05-24), pages 654-674, XP028099999, ISSN: 0921-8890, DOI: 10.1016/J.ROBOT.2011.05.008 [extrait le 2011-06-01]**
- **DO HAGGI ET AL: "Robust Loop Closure Selection for Multi-robot Mapping Under Perceptual Aliasing", 2019 19TH INTERNATIONAL CONFERENCE ON CONTROL, AUTOMATION AND SYSTEMS (ICCAS), INSTITUTE OF CONTROL, ROBOTICS AND SYSTEMS - ICROS, 15 octobre 2019 (2019-10-15), pages 475-479, XP033699102, DOI: 10.23919/ICCAS47443.2019.8971529**

(72) Inventeurs:

- **VIGNEAU, Willy**  
**31100 TOULOUSE (FR)**
- **ROLLET, Benjamin**  
**31100 TOULOUSE (FR)**

(74) Mandataire: **Continental Corporation France**  
**c/o Continental Automotive France**  
**Service Intellectual Property**  
**1, avenue Paul Ourliac**  
**31100 Toulouse (FR)**

Il est rappelé que: Dans un délai de neuf mois à compter de la publication de la mention de la délivrance du brevet européen au Bulletin européen des brevets, toute personne peut faire opposition à ce brevet auprès de l'Office européen des brevets, conformément au règlement d'exécution. L'opposition n'est réputée formée qu'après le paiement de la taxe d'opposition. (Art. 99(1) Convention sur le brevet européen).

**EP 4 111 226 B8**

- BRESSION GUILLAUME ET AL: "Simultaneous Localization and Mapping: A Survey of Current Trends in Autonomous Driving", IEEE TRANSACTIONS ON INTELLIGENT VEHICLES, IEEE, vol. 2, no. 3, 1 septembre 2017 (2017-09-01), pages 194-220, XP011672646, ISSN: 2379-8858, DOI: 10.1109/TIV.2017.2749181 [extrait le 2017-10-31]