

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 2 部門第 5 区分

【発行日】平成29年6月1日 (2017.6.1)

【公開番号】特開2017-13559(P2017-13559A)

【公開日】平成29年1月19日 (2017.1.19)

【年通号数】公開・登録公報2017-003

【出願番号】特願2015-130159(P2015-130159)

【国際特許分類】

B 6 2 D 6/00 (2006.01)

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

B 6 0 R 21/00 (2006.01)

B 6 2 D 101/00 (2006.01)

B 6 2 D 137/00 (2006.01)

【F I】

B 6 2 D 6/00 Z Y W

G 0 8 G 1/16 C

B 6 0 R 21/00 6 2 4 F

B 6 0 R 21/00 6 2 4 C

B 6 2 D 101:00

B 6 2 D 137:00

【手続補正書】

【提出日】平成29年4月12日 (2017.4.12)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 1】

走行中の車線（27）における自車両（33）の位置を取得し、前記車線からの逸脱を防止する制御を、制御開始条件が充足されてから、制御終了条件が充足されるまで実行する制御実行ユニット（3）と、

前記車線の曲率を取得する曲率取得ユニット（5）と、

前記曲率取得ユニットで取得した前記曲率に基づき、前記制御開始条件、及び、前記制御終了条件を設定する条件設定ユニット（7）と、

を備えることを特徴とする車線逸脱回避システム（1）。