

【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 6 部門第 3 区分

【発行日】令和 2 年 9 月 17 日 (2020.9.17)

【公開番号】特開 2019-212064 (P2019-212064A)

【公開日】令和 1 年 12 月 12 日 (2019.12.12)

【年通号数】公開・登録公報 2019-050

【出願番号】特願 2018-108202 (P2018-108202)

【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

【F I】

G 0 8 G 1/16 D

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 8 月 5 日 (2020.8.5)

【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】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

自車両 (M 1) に搭載されて前記自車両を制御する車両制御装置 (10、10a、10b) であって、

前記自車両が対向車線を横切って右左折を行う予定であること、を検出する右左折検出部 (14) と、

前記自車両の右左折先の状況を検出する状況検出部 (20、20b) と、

対向車 (M 5) の前記右左折先への走行予定を検出する対向車予定検出部 (35) と、

検出された前記状況と前記走行予定とを用いて、前記自車両が前記右左折を実行可能となるタイミングを推定するタイミング推定部 (40) と、

を備え、

前記対向車予定検出部は、前記走行予定の少なくとも一部として前記対向車の前記右左折先への走行に要する時間を推定する時間推定部 (36) を有し、

前記タイミング推定部は、前記走行予定として推定された前記時間を用いて、前記タイミングを推定する、

車両制御装置。

【請求項 2】

自車両 (M 1) に搭載されて前記自車両を制御する車両制御装置 (10、10a、10b) であって、

前記自車両が対向車線を横切って右左折を行う予定であること、を検出する右左折検出部 (14) と、

前記自車両の右左折先の状況を検出する状況検出部 (20、20b) と、

対向車 (M 5) の前記右左折先への走行予定を検出する対向車予定検出部 (35) と、

検出された前記状況と前記走行予定とを用いて、前記自車両が前記右左折を実行可能となるタイミングを推定するタイミング推定部 (40) と、

を備え、

前記対向車予定検出部は、前記走行予定の少なくとも一部として前記対向車の前記右左折先への走行軌跡を推定する軌跡推定部 (36a) を有し、

前記タイミング推定部は、前記走行予定として推定された前記走行軌跡を用いて、前記タイミングを推定する、

車両制御装置。

【請求項 3】

請求項 1 または請求項 2 に記載の車両制御装置において、

前記状況検出部は、前記右左折先における前記自車両の走行スペース（FS）の有無を検出するスペース検出部（21）を有し、

前記タイミング推定部は、検出された前記走行スペースの有無を用いて、前記タイミングを推定する、

車両制御装置。

【請求項 4】

請求項 1 から請求項 3 までのいずれか一項に記載の車両制御装置において、

前記状況検出部は、前記右左折先における前記対向車の走行が妨げられる状況を検出する走行妨害検出部（22b）を有し、

前記タイミング推定部は、検出された前記走行が妨げられる状況に基づいて、前記タイミングを推定する、

車両制御装置。

【請求項 5】

請求項 1 から請求項 4 までのいずれか一項に記載の車両制御装置において、

推定された前記タイミングで前記自車両に前記右左折を誘導する誘導部（50）をさらに備える、

車両制御装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0006】

本開示の一形態によれば、車両制御装置（10、10a、10b）が提供される。この車両制御装置は、自車両（M1）に搭載されて前記自車両を制御する車両制御装置であって；前記自車両が対向車線を横切って右左折を行う予定であること、を検出する右左折検出部（14）と；前記自車両の右左折先の状況を検出する状況検出部（20、20b）と；対向車（M5）の前記右左折先への走行予定を検出する対向車予定検出部（35）と；検出された前記状況と前記走行予定とを用いて、前記自車両が前記右左折を実行可能となるタイミングを推定するタイミング推定部（40）と；を備え；前記対向車予定検出部は、前記走行予定の少なくとも一部として前記対向車の前記右左折先への走行に要する時間を推定する時間推定部（36）を有し；前記タイミング推定部は、前記走行予定として推定された前記時間を用いて、前記タイミングを推定する。

本開示の他の形態によれば、車両制御装置（10、10a、10b）が提供される。この車両制御装置は、前記自車両が対向車線を横切って右左折を行う予定であること、を検出する右左折検出部（14）と；前記自車両の右左折先の状況を検出する状況検出部（20、20b）と；対向車（M5）の前記右左折先への走行予定を検出する対向車予定検出部（35）と；検出された前記状況と前記走行予定とを用いて、前記自車両が前記右左折を実行可能となるタイミングを推定するタイミング推定部（40）と；を備え；前記対向車予定検出部は、前記走行予定の少なくとも一部として前記対向車の前記右左折先への走行軌跡を推定する軌跡推定部（36a）を有し；前記タイミング推定部は、前記走行予定として推定された前記走行軌跡を用いて、前記タイミングを推定する。