

【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1区分

【発行日】平成30年3月1日(2018.3.1)

【公開番号】特開2017-110924(P2017-110924A)

【公開日】平成29年6月22日(2017.6.22)

【年通号数】公開・登録公報2017-023

【出願番号】特願2015-243145(P2015-243145)

【国際特許分類】

G 01 C 21/34 (2006.01)

G 08 G 1/0969 (2006.01)

G 09 B 29/10 (2006.01)

【F I】

G 01 C 21/34

G 08 G 1/0969

G 09 B 29/10 A

【手続補正書】

【提出日】平成30年1月17日(2018.1.17)

【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】

遠距離の経路探索が可能なように階層化されたナビゲーション用の地図データを記憶した第1記憶部(21)と、

現在地を特定する現在地特定部(23)と、

前記第1記憶部に記憶されている地図データに基づいて前記現在地特定部による現在地から目的地までのナビゲーション用の経路を探索して設定する経路探索部(27)と、

近距離の経路探索が可能な詳細な自動運転用の地図データを記憶した第2記憶部(57)と、

前記経路探索部が探索した経路と前記第2記憶部に記憶されている地図データとを照合することにより自動運転用の経路を識別する経路識別部(56)と、

前記経路探索部による経路から前記現在地特定部による現在地が離脱した場合は、前記第2記憶部に記憶されている地図データに基づいて走行中の道路に沿った一定距離前方に仮目的地を設定する仮目的地設定部(54)と、

前記第2地図記憶部に記憶されている地図データに基づいて前記仮目的地までの仮経路を探索して経路として設定する仮経路探索部(55)と、を備え、

前記経路探索部は、前記仮目的地から前記目的地までの新たな経路を探索して前記仮経路の次の経路として設定する経路探索装置。

【手続補正2】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項5】

遠距離の経路探索が可能なように階層化されたナビゲーション用の地図データを記憶した第1記憶部(21)と、

現在地を特定する現在地特定部(23)と、

前記第1記憶部に記憶されている地図データに基づいて前記現在地特定部による現在地から目的地までのナビゲーション用の経路を探索して設定する経路探索部(27)と、

近距離の経路探索が可能な詳細な自動運転用の地図データを記憶した第2記憶部(57)と、

前記経路探索部が探索した経路と前記第2記憶部に記憶されている地図データとを照合することにより自動運転用の経路を識別する経路識別部(56)と、

車両周囲の状況を監視する監視センサ(52)と、

前記現在地特定部による現在地、前記第2記憶部に記憶されている地図データ、及び前記監視センサによる監視情報に基づいて前記経路識別部による経路を追従するように自動運転制御する車両制御部(56)と、

前記経路探索部による経路から前記現在地特定部による現在地が離脱した場合は、前記第2記憶部に記憶されている地図データに基づいて走行中の道路に沿った一定距離前方に仮目的地を設定する仮目的地設定部(54)と、

前記第2地図記憶部に記憶されている地図データに基づいて前記仮目的地までの仮経路を探索して設定する仮経路探索部(55)と、を備え、

前記経路探索部は、前記仮目的地から前記目的地までの新たな経路を探索して前記仮経路の次の経路として設定し、

前記車両制御部は、前記仮目的地までは前記仮経路を追従し、前記仮目的地から前記目的地までは前記新たな経路を追従するように自動運転制御する車両用自動運転装置。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0024

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0024】

自動運転システム50は情報処理装置51を主体として構成されている。情報処理装置51は、図示しないCPU、ROM、RAM、フラッシュメモリ等を備えるマイクロコンピュータにより構成されている。CPUは、ROMに記憶されたプログラムに従い、ナビシステム10からの位置参照情報、監視センサ52からの信号、各種データベースに記憶されている情報、フラッシュメモリ等に記憶された情報等を用いて所定の演算を実行することにより自動運転制御機能を実現するための処理部を形成する。CPUが形成する処理部としては、ナビシステム10の現在地特定部23から車両の現在地を取得する現在地取得部53、走行中の道路に沿った一定距離前方に仮目的地を設定する仮目的地設定部54、現在地から仮目的地までの経路を探索する仮経路探索部55、監視センサ52からの情報を用いて車両を経路に追従して走行させる車両制御部56(経路識別部に相当)である。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0028

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0028】

自動運転システム50には自動運転地図データベース(以下、自動運転地図DB)57(第2記憶部に相当)が設けられている。ナビ地図DB22と自動運転地図DB57は、例えば道路リンクID、道路の代表座標、分岐点の座標等の共通情報を用いることで、相互に位置参照可能に構成されている。

【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0051

【補正方法】変更

【補正の内容】**【0051】**

図面中、1は車両用自動運転装置、10はナビゲーションシステム、18は表示部、22はナビ地図DB（第1記憶部）、27は経路探索部、50は自動運転システム、52は監視センサ、54は仮目的地設定部、55は仮経路探索部、56は車両制御部（経路識別部）、57は自動運転地図DB（第2記憶部）である。