

【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】平成30年1月25日 (2018.1.25)

【公表番号】特表2016-501408(P2016-501408A)

【公表日】平成28年1月18日 (2016.1.18)

【年通号数】公開・登録公報2016-004

【出願番号】特願2015-544361(P2015-544361)

【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

B 6 0 T 7/12 (2006.01)

【 F I 】

G 0 8 G 1/16 C

B 6 0 T 7/12 C

B 6 0 T 7/12 F

【誤訳訂正書】

【提出日】平成29年12月5日 (2017.12.5)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 2 2

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【 0 0 2 2 】

図 1 に示すように、車両 1 0 は、交通信号 1 1 に向かって走行しており、先ずは、ポジション P 1 にある。このポジション P 1 において、交通信号 1 1 が、カメラ 1 によって認識され、画像データから、交通信号 1 1 の幾何学的位置、並びに、車両 1 0 からそこまでの距離が割出される、或いは、推定され、そのデータが、制御ユニット 3 に供給される（図 2 参照）。赤フェーズが認識された場合、車両 1 0 は、交通信号 1 1 の前の停止ライン 1 3 の前で停止しなければならない。そのために、このデータから制御ユニット 3 によって、走行路 W のエンド E に至るまでは該交通信号 1 1 が当該走行路 W にわたってカメラ 1 の視野領域 1 a に残る、長さ L の走行路 W が計算される。該制御ユニット 3 は、走行路 W の長さ L を示す、車両 1 0 のシグナル手段 4 へと供給される制御シグナル S t を作成する。