

【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 08 G 1/16 (2006.01)

B 60 T 7/12 (2006.01)

【F I】

G 08 G 1/16 C

B 60 T 7/12 C

B 60 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10は、交通信号11に向かって走行しており、先ずは、ポジションP1にある。このポジションP1において、交通信号11が、カメラ1によって認識され、画像データから、交通信号11の幾何学的位置、並びに、車両10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10は、交通信号11の前の停止ライン13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11が当該走行路Wにわたってカメラ1の視野領域1a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10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。