

【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29年7月6日(2017.7.6)

【公開番号】特開2017-4057(P2017-4057A)

【公開日】平成29年1月5日(2017.1.5)

【年通号数】公開・登録公報2017-001

【出願番号】特願2015-114163(P2015-114163)

【国際特許分類】

G 0 8 G	1/16	(2006.01)
B 6 2 D	6/00	(2006.01)
B 6 0 W	40/072	(2012.01)
B 6 0 W	30/12	(2006.01)
B 6 0 W	30/14	(2006.01)
B 6 2 D	101/00	(2006.01)
B 6 2 D	137/00	(2006.01)

【F I】

G 0 8 G	1/16	C
B 6 2 D	6/00	
B 6 0 W	40/072	
B 6 0 W	30/12	
B 6 0 W	30/14	
B 6 2 D	101:00	
B 6 2 D	137:00	

【手続補正書】

【提出日】平成29年5月24日(2017.5.24)

【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】

ドライバによる運転操作の少なくとも一部を支援する運転支援制御を実行する運転支援制御手段(14、16、S470～S488、S490～S500)と、

前記運転支援制御手段が前記運転支援制御を終了する所定条件が成立しているか否かを判定する支援判定手段(12、S432)と、

自車両が走行する走行路の曲がり具合に対応する物理量を取得する物理量取得手段(12、S450)と、

前記所定条件が成立していると前記支援判定手段が判定すると、前記物理量取得手段が取得する前記物理量が示す前記曲がり具合が所定の大きさより小さいか否かを判定する曲がり具合判定手段(12、S450)と、

前記曲がり具合が前記所定の大きさより小さいと前記曲がり具合判定手段が判定すると、前記運転支援制御手段に前記運転支援制御の終了を指令し、前記曲がり具合が前記所定の大きさ以上であると前記曲がり具合判定手段が判定すると、前記運転支援制御手段に前記運転支援制御の継続を指令する終了指令手段(12、S462)と、

を備えることを特徴とする運転支援装置(10)。