

【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2部門第5区分

【発行日】令和2年8月20日(2020.8.20)

【公開番号】特開2020-6707(P2020-6707A)

【公開日】令和2年1月16日(2020.1.16)

【年通号数】公開・登録公報2020-002

【出願番号】特願2018-126343(P2018-126343)

【国際特許分類】

B 6 0 W 30/08 (2012.01)

B 6 0 W 40/072 (2012.01)

B 6 0 W 40/06 (2012.01)

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

【F I】

B 6 0 W 30/08

B 6 0 W 40/072

B 6 0 W 40/06

G 0 8 G 1/16 D

【手続補正書】

【提出日】令和2年7月7日(2020.7.7)

【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】

自車の推定経路と、物体の推定経路とに基づいて、自車に対する前記物体の衝突判定を行う衝突判定装置(20)であって、

自車が将来走行する経路のカーブ半径を推定し、推定した前記カーブ半径に基づいて自車の前記推定経路を算出する推定経路算出部(41)と、

自車が右左折を開始するか否かを判定する右左折判定部(42)と、

前記右左折判定部により自車が右左折を開始すると判定された場合に、算出された自車の前記推定経路において、将来、自車の旋回が終了する地点を旋回終了地点として検出する終了地点検出部(43)と、

算出された自車の前記推定経路において、検出された前記旋回終了地点以降の区間を、直線路に補正する直線補正部(44)と、

自車が走行する自車線の形状を示す形状情報を取得する形状取得部と、

算出された自車の前記推定経路において、取得された前記形状情報を基づく前記自車線の形状との間で乖離が生じ始める乖離地点を検出する乖離地点検出部と、

算出された自車の前記推定経路において、検出された前記乖離地点以降の区間を、前記形状情報を基づく前記自車線の形状に補正する道路形状補正部と、

前記乖離地点検出部により前記乖離地点が検出された場合に、自車の前記推定経路において前記乖離地点以降の区間に、車線が存在しているか否かを判定する車線判定部と、を備え、

前記道路形状補正部は、前記車線判定部により前記乖離地点以降の区間に車線が存在していないと判定されたことを条件に、自車の前記推定経路のうち、検出された前記乖離地点以降の区間を補正する衝突判定装置。

【請求項2】

前記終了地点検出部は、自車の前記推定経路において前記右左折判定部により自車が右左折を開始すると判定された地点から所定の旋回角度だけ自車が旋回した地点を、前記旋回終了地点として検出する請求項1に記載の衝突判定装置。

【請求項3】

前記右左折判定部により自車が右左折を開始すると判定された場合に、自車が走行する道路において、自車前方の交差点の出口の位置を示す情報を取得する情報取得部を備え、

前記終了地点検出部は、取得された前記出口の位置を示す情報に基づいて、自車の前記推定経路における前記旋回終了地点を検出する請求項1に記載の衝突判定装置。

【請求項4】

自車の推定経路と、物体の推定経路とに基づいて、自車に対する前記物体の衝突判定を行う衝突判定装置であって、

自車が将来走行する経路のカーブ半径を推定し、推定した前記カーブ半径に基づいて自車の前記推定経路を算出する推定経路算出部と、

自車が走行する自車線の形状を示す形状情報を取得する形状取得部と、

算出された自車の前記推定経路において、取得された前記形状情報に基づく前記自車線の形状との間で乖離が生じ始める乖離地点を検出する乖離地点検出部と、

算出された自車の前記推定経路において、検出された前記乖離地点以降の区間を、前記形状情報に基づく前記自車線の形状に補正する道路形状補正部と、

前記乖離地点検出部により前記乖離地点が検出された場合に、自車の前記推定経路において前記乖離地点以降の区間に、車線が存在しているか否かを判定する車線判定部と、を備え、

前記道路形状補正部は、前記車線判定部により前記乖離地点以降の区間に車線が存在していないと判定されたことを条件に、自車の前記推定経路のうち、検出された前記乖離地点以降の区間を補正する衝突判定装置。