

【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6月7日 (2018.6.7)

【公開番号】特開2017-174015(P2017-174015A)
 【公開日】平成29年9月28日 (2017.9.28)
 【年通号数】公開・登録公報2017-037
 【出願番号】特願2016-57503(P2016-57503)
 【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

B 6 0 R 21/00 (2006.01)

【 F I 】

G 0 8 G 1/16 C

B 6 0 R 21/00 6 2 4 C

【手続補正書】
 【提出日】平成30年4月23日 (2018.4.23)
 【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】

撮像装置 (3 2) により撮像された撮像画像内における物体の自車横方向での両端位置を取得する取得部 (S 1 1) と、

少なくとも取得された前記両端位置における前記自車横方向での中心位置に基づいて、前記物体の前記自車横方向での移動軌跡を算出する算出部 (S 1 2) と、

前記取得部が、前記両端位置として、前記撮像画像内での位置が変化する移動端点と、前記撮像画像内での位置が変化しない固定端点とを共に取得しているか取得していないかを判定する判定部 (S 1 3) と、を有し、

前記算出部は、前記取得部が前記移動端点と前記固定端点とを取得していると判定された場合、前記移動端点に基づいて前記移動軌跡を算出する、移動軌跡検出装置。

【請求項 2】

前記移動端点が自車の進路に近づく方向に移動しているか、移動していないかを判定する移動方向判定部 (S 2 1) を有し、

前記算出部は、前記取得部が前記移動端点と前記固定端点とを共に取得していると判定されており、かつ、前記移動端点が前記自車の進路に近づく側に移動している場合、前記移動端点に基づいて前記移動軌跡を算出する、請求項 1 に記載の移動軌跡検出装置。

【請求項 3】

前記算出部は、前記取得部が前記移動端点と前記固定端点とを共に取得していると判定されており、かつ、前記移動端点に基づいて前記移動軌跡が算出されている状態で、前記移動端点に相当する位置の移動速度と、前記固定端点に相当する位置の移動速度との差が所定値以内になった場合、前記物体の中心位置に基づく前記移動軌跡の算出に移行する、請求項 1 又は請求項 2 に記載の移動軌跡検出装置。

【請求項 4】

撮像装置により取得された撮像画像内における自車横方向での物体の両端位置を取得する取得工程と、

取得された前記両端位置における前記自車横方向での中心位置に基づいて前記物体の前記自車横方向での移動軌跡を算出する算出工程と、

前記取得工程において、前記両端位置として、前記撮像画像内での位置が変化する移動端点と、前記撮像画像内での位置が変化しない固定端点とを共に取得しているか取得していないかを判定する判定工程と、を有し、

前記算出工程では、前記取得工程において前記移動端点と前記固定端点とを取得していると判定された場合、前記移動端点に基づいて前記移動軌跡を算出する、移動軌跡検出方法。