

【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4年4月13日(2022.4.13)

【国際公開番号】WO2021/161378

【出願番号】特願2021-577728(P2021-577728)

【国際特許分類】

B 6 0 R 9 9 / 0 0 (2 0 0 9 . 0 1)

B 6 0 W 3 0 / 0 6 (2 0 0 6 . 0 1)

【 F I 】

B 6 0 R 9 9 / 0 0 3 4 0

B 6 0 W 3 0 / 0 6

10

【手続補正書】

【提出日】令和4年1月24日(2022.1.24)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0016

【補正方法】変更

【補正の内容】

20

【0016】

図2は、自車両V1に搭載された本実施形態の撮像装置2の配置の一例を示す、自車両V1の斜視図である。図2に示す例では、自車両V1のフロントグリル部に撮像装置2aを配置し、左ドアミラーの下部に撮像装置2bを配置し、右ドアミラーの下部に撮像装置2cを配置し、リアバンパ近傍に撮像装置2dを配置している。撮像装置2a~2dは、視野角の大きい広角レンズを備えたカメラであってもよい。図2に示すように、撮像装置2aは、自車両V1の右前方から左前方までを撮像し、撮像装置2bは、自車両V1の左前方から左後方までを撮像し、撮像装置2cは、自車両V1の右前方から右後方までを撮像し、撮像装置2dは、自車両V1の右後方から左後方までを撮像する。このように撮像装置2を配置することで、自車両V1の周囲の環境情報を取得する場合に、情報が取得できない死角を減らすことができる。なお、撮像装置2による障害物の検出には、撮像装置2a~2dを用いたモーションステレオの技術を用いてもよい。

30

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0022

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0022】

本実施形態の駆動システム6は、走行駆動源である電動モータ及び/又は内燃機関、これら走行駆動源からの出力を駆動輪に伝達するドライブシャフトや自動変速機を含む動力伝達装置、動力伝達装置を制御する駆動装置、車輪を制動する制動装置、及びステアリングホイール(いわゆるハンドル)の操舵角に応じて操舵輪を制御する操舵装置などの駆動装置を含む。車両コントローラ5は、駐車支援装置1から、予め算出された駐車経路と目標車速に基づく制御命令を受信する。そして、車両コントローラ5は、駐車支援装置1からの制御命令に基づいて、駆動システム6の駆動装置への制御信号を生成し、車両の加減速を含む運転行動の制御を実行する。駆動システム6は、車両コントローラ5からの制御信号を受信することで、自車両V1の車速を自律的に制御することができる。

40

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0062

50

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0062】

図7に示す駐車経路は、第1区間Z1、第2区間Z2、及び第3区間Z3を含む。図12に示す、区間T1における車速と舵角、区間T2における車速と舵角、及び区間T3における車速と舵角は、それぞれ、図7に示す第1区間Z1における自車両V1の走行動作、図7に示す第2区間Z2における自車両V1の走行動作、及び図7に示す第3区間Z3における自車両V1の走行動作に対応している。図7に示す駐車経路では、切り返し位置Pにおいて車速が0になる、つまり自車両V1が停止する前に、左から右への転舵が行われているので、本発明の比較例に係る駐車経路のように据え切りを行う必要がない。自車両V1は、切り返し位置Pにおいて停止した後、速やかに後退を始めることができる。これにより、駐車に要する時間を短縮することができる。また、図12の区間T3では加速するとき転舵する必要がないので、区間T3での加速は、図11に示したのものよりも大きな加速度で行うことができる。これにより、駐車に要する時間を短縮することができる。

10

20

30

40

50