

【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5年10月4日(2023.10.4)

【国際公開番号】WO2022/145351
 【出願番号】特願2022-573047(P2022-573047)

【国際特許分類】

B 6 0 W 4 0 / 0 4 (2 0 0 6 . 0 1)
 B 6 0 W 3 0 / 0 8 (2 0 1 2 . 0 1)
 B 6 0 W 6 0 / 0 0 (2 0 2 0 . 0 1)
 G 0 8 G 1 / 1 6 (2 0 0 6 . 0 1)
 B 6 0 T 7 / 1 8 (2 0 0 6 . 0 1)
 B 6 0 T 7 / 1 2 (2 0 0 6 . 0 1)

10

【 F I 】

B 6 0 W 4 0 / 0 4
 B 6 0 W 3 0 / 0 8
 B 6 0 W 6 0 / 0 0
 G 0 8 G 1 / 1 6 A
 B 6 0 T 7 / 1 8
 B 6 0 T 7 / 1 2 C

20

【手続補正書】

【提出日】令和4年10月3日(2022.10.3)

【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】

30

移動体に設けられ、第1の道路交通検出情報を取得する第1の道路交通検出情報取得手段と、

前記移動体に設けられた第1の通信機と、

管制エリア毎に配置された管制装置に設けられた第2の通信機と、

前記管制装置に設けられ、前記第1の通信機を通じて前記第2の通信機が受信した前記第1の道路交通検出情報に基づいて道路交通情報を認識する道路交通情報認識手段と、

前記管制装置に設けられ、前記管制エリア内に存在する車両の制御情報として、少なくとも、前記車両と障害物との衝突を緊急回避するための制御の目標値或いは制御指示値を、前記道路交通情報に基づいて演算する制御情報演算手段と、

前記車両に搭載され、前記第2の通信機を通じて前記第1の通信機が受信した前記制御情報に基づいて運転制御を行う運転制御実行手段と、を備えたことを特徴とする車両の運転制御システム。

40

【請求項2】

(削除)

【請求項3】

道路交通検出情報を取得する道路交通検出情報取得手段と、

管制エリア毎に配置された管制装置に対して前記道路交通検出情報を送信するとともに、少なくとも前記車両が障害物との衝突を緊急回避するための制御の目標値或いは制御指示値を含むように前記管制装置において演算された制御情報を受信する通信機と、

前記制御情報に基づいて運転制御を行う運転制御実行手段と、を備えたことを特徴とす

50

る車両の運転制御装置。

【請求項 4】

前記制御情報演算手段は、前記制御情報として、前記車両と前記障害物との衝突を緊急制動制御により回避させるための目標減速度を算出し、前記緊急制動制御による前記車両と前記障害物との衝突回避が不可能である場合に、さらに、前記車両と前記障害物との衝突を緊急操舵制御により回避させるための目標舵角を算出することを特徴とする請求項 1 に記載の車両の運転制御システム。

【請求項 5】

前記制御情報演算手段は、前記制御情報を演算した前記車両の挙動によって、他の車両が影響を受ける場合、前記他の車両に対しても、必要に応じて衝突回避のための前記制御情報を演算することを特徴とする請求項 1 または請求項 4 に記載の車両の運転支援システム。

10

【請求項 6】

前記運転制御実行手段は、前記第 2 の通信機を通じて前記第 1 の通信機が受信した前記制御情報を、前記車両において別途演算したドライバの利便性向上に係る制御情報よりも優先させて前記運転制御を行うことを特徴とする請求項 1、請求項 4 または請求項 5 の何れか 1 項に記載の車両の運転支援システム。

20

30

40

50