

【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】令和6年1月10日(2024.1.10)

【国際公開番号】WO2022/168236
【出願番号】特願2022-579242(P2022-579242)

【国際特許分類】

G 0 8 G 1 / 1 6 (2 0 0 6 . 0 1)

【 F I 】

G 0 8 G 1 / 1 6

C

10

【手続補正書】

【提出日】令和3年8月18日(2021.8.18)

【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】

20

自車両の前方の物体を検知する前方検知手段と、
前記自車両に前記物体との接触可能性がある場合に、前記物体との接触を旋回により回避するための回避スペースがあるか否かを判断する第1判断手段と、
前記第1判断手段により前記回避スペースがあると判断された場合に、前記回避スペースに関する情報を通知する通知手段と、を備え、
前記通知手段は、前記回避スペースに関する情報として、前記自車両が走行中の走行車線内で前記物体との接触を旋回により回避可能であることを示す情報を通知する、ことを特徴とする鞍乗型車両。

【請求項2】

30

請求項1に記載の鞍乗型車両であって、
前記回避スペースに関する情報は、前記回避スペースの幅に関する情報を含む、ことを特徴とする鞍乗型車両。

【請求項3】

(削除)

【請求項4】

請求項1～2のいずれか1項に記載の鞍乗型車両であって、
前記回避スペースに関する情報は、前記回避スペースが前記物体の左右両側に存在する場合における、回避しやすい方向に関する情報を含む、ことを特徴とする鞍乗型車両。

【請求項5】

40

請求項1～2、4のいずれか1項に記載の鞍乗型車両であって、
前記第1判断手段により前記回避スペースがあると判断された場合に、前記自車両の前記物体との接触の回避可能性に関する情報に基づいて、前記通知手段による通知のタイミングを判断する第2判断手段をさらに備える、ことを特徴とする鞍乗型車両。

【請求項6】

請求項5に記載の鞍乗型車両であって、
前記物体が先行車両であり、
前記第2判断手段は、前記先行車両の幅方向の挙動に基づいて、前記タイミングを判断する、

50

ことを特徴とする鞍乗型車両。

【請求項 7】

請求項 1 ~ 2、4 のいずれか 1 項に記載の鞍乗型車両であって、

前記第 1 判断手段により前記回避スペースがあると判断された場合であっても、前記物体の幅方向の拳動により、前記自車両が前記物体の側方を通過する時点では前記回避スペースが確保されないと推定されるときは、前記通知手段による通知を抑制する抑制手段をさらに備える、

ことを特徴とする鞍乗型車両。

【請求項 8】

請求項 5 又は 6 のいずれか 1 項に記載の鞍乗型車両であって、

前記自車両の後方の車両を検知する後方検知手段をさらに備え、

前記第 2 判断手段は、前記後方検知手段の検知結果に基づいて前記回避スペースに関する情報の通知を抑制するように、前記タイミングを判断する、

ことを特徴とする鞍乗型車両。

【請求項 9】

請求項 1 ~ 2、4 ~ 8 のいずれか 1 項に記載の鞍乗型車両であって、

前記通知手段は、前記自車両のメータパネルに前記回避スペースに関する情報を表示することにより通知を行う、

ことを特徴とする鞍乗型車両。

【請求項 10】

請求項 1 ~ 2、4 ~ 9 のいずれか 1 項に記載の鞍乗型車両であって、

前記自車両の旋回動作を支援する支援手段をさらに備え、

前記支援手段は、前記物体との接触を、制動により回避不可能であり、かつ、旋回により回避可能な場合には、前記物体との接触を回避するよう旋回動作を支援する、

ことを特徴とする鞍乗型車両。

【請求項 11】

自車両の前方の物体を検知する前方検知工程と、

前記自車両に前記物体との接触可能性がある場合に、前記物体との接触を旋回により回避するための回避スペースがあるか否かを判断する判断工程と、

前記判断工程で前記回避スペースがあると判断された場合に、前記回避スペースに関する情報を通知する通知工程と、を含み、

前記通知工程では、前記回避スペースに関する情報として、前記自車両が走行中の走行車線内で前記物体との接触を旋回により回避可能であることを示す情報を通知する、

ことを特徴とする鞍乗型車両の制御方法。

【請求項 12】

自車両の前方の物体を検知する前方検知手段を備えた鞍乗型車両の制御装置であって、

前記自車両に前記物体との接触可能性がある場合に、前記物体との接触を旋回により回避するための回避スペースがあるか否かを判断する第 1 判断手段と、

前記第 1 判断手段により前記回避スペースがあると判断された場合に、前記回避スペースに関する情報を前記鞍乗型車両の通知手段に通知させる通知制御手段と、を備え、

前記通知手制御手段は、前記回避スペースに関する情報として、前記自車両が走行中の走行車線内で前記物体との接触を旋回により回避可能であることを示す情報を前記通知手段に通知させる、

ことを特徴とする制御装置。

【請求項 13】

コンピュータを、請求項 12 に記載の制御装置の各手段として機能させるためのプログラム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0002

10

20

30

40

50

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0002】

自車両の前方の物体を検知する前方検知手段と、
 前記自車両に前記物体との接触可能性がある場合に、前記物体との接触を旋回により回避するための回避スペースがあるか否かを判断する第1判断手段と、
 前記第1判断手段により前記回避スペースがあると判断された場合に、前記回避スペースに関する情報を通知する通知手段と、を備え、
 前記通知手段は、前記回避スペースに関する情報として、前記自車両が走行中の走行車線内で前記物体との接触を旋回により回避可能であることを示す情報を通知する、
 ことを特徴とする鞍乗型車両が提供される。

10

発明の効果

[0007]

本発明によれば、旋回による回避のための情報をライダに通知することができる。

[0008]

本発明のその他の特徴及び利点は、添付図面を参照とした以下の説明により明らかになるであろう。なお、添付図面においては、同じ若しくは同様の構成には、同じ参照番号を付す。

図面の簡単な説明

[0009]

添付図面は明細書に含まれ、その一部を構成し、本発明の実施の形態を示し、その記述と共に本発明の原理を説明するために用いられる。

20

[図1] 一実施形態に係る鞍乗型車両の右側の側面図。

[図2] 図1の鞍乗型車両の正面図。

[図3] メータパネルの構成例を示す図。

[図4] 鞍乗型車両のハードウェアの構成例を示すブロック図。

[図5] 制御装置が実行する前方の物体との接触回避の通知処理に関するフローチャート

[図6] 鞍乗型車両とその前方の物体との位置関係を例示する図。

[図7] メータパネルの通知領域の構成例を示す図。

30

[図8] 鞍乗型車両とその前方の物体との位置関係を例示する図。

[図9] メータパネルの通知領域の表示例を示す図。

[図10] 鞍乗型車両とその前方の物体との位置関係を例示する図。

[図11] 制御装置が実行する前方の物体との接触回避の通知処理に関するフロ

40

50