

【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4年12月8日(2022.12.8)

【国際公開番号】WO2022/144976  
 【出願番号】特願2022-528265(P2022-528265)

【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16(2006.01)  
 B 6 0 W 60/00(2020.01)  
 B 6 0 W 50/08(2020.01)

10

【F I】

G 0 8 G 1/16 C  
 B 6 0 W 60/00  
 B 6 0 W 50/08

【手続補正書】

【提出日】令和4年5月16日(2022.5.16)

【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

20

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

車両の周辺状況を認識する認識部と、

前記車両の運転者の操作に依らずに前記車両の操舵または加減速のうち一方または双方を制御する運転制御部と、

前記車両の運転モードを、第1の運転モードと、第2の運転モードとを含む複数の運転モードのいずれかに決定し、前記第2の運転モードは前記運転者に課されるタスクが前記第1の運転モードに比して軽度な運転モードであり、少なくとも前記第2の運転モードを含む前記複数の運転モードの一部は前記運転制御部により制御されるものであり、前記決定した運転モードに係るタスクが運転者により実行されない場合に、よりタスクが重度な運転モードに前記車両の運転モードを変更するモード決定部と、

30

を備え、

前記認識部は、前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在することを認識し、

前記モード決定部は、前記認識部が前記速度制限エリアを認識したことに起因して、前記第2の運転モードの実施を制限し、

前記認識部は、車両の速度制限情報が含まれる地図情報と前記車両の位置情報とに基づいて、前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在することを判定した後に、前記車両の周辺物体を認識する認識デバイスの出力情報に基づいて、前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在するか否かを判定し、前記出力情報に基づいて前記速度制限エリアが存在すると判定された場合に、前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在することを認識する、

40

車両制御装置。

【請求項2】

前記認識部は、外界センサの検出結果に基づく認識と、地図情報とに基づく認識とを行い、

車両の速度制限情報が含まれる前記地図情報と前記車両の位置情報とに基づいて、前記

50

車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在することを認識する、

請求項 1 記載の車両制御装置。

【請求項 3】

前記認識部は、車両の速度制限情報が含まれる地図情報と前記車両の位置情報と、前記車両の周辺物体を認識する認識デバイスの出力情報とのいずれもが、前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在することを示しているとき、前記速度制限エリアの存在を認識する、

請求項 1 記載の車両制御装置。

【請求項 4】

前記第 2 の運転モードは、前記運転者に、操舵操作を受け付ける操作子を把持するタスクが課されない運転モードであり、

前記第 1 の運転モードは、前記車両の操舵または加減速の少なくとも一方に関して前記運転者による運転操作が必要な運転モードである、

請求項 1 記載の車両制御装置。

【請求項 5】

前記第 2 の運転モードは、前記運転者に、操舵操作を受け付ける操作子を把持するタスクが課されない運転モードであり、

前記第 1 の運転モードは、前記運転者に、少なくとも、前記運転者による操舵操作を受け付ける前記操作子を把持するタスクが課される運転モードである、

請求項 1 記載の車両制御装置。

【請求項 6】

前記第 2 の運転モードは、自動的または部分的に自動的な車線変更を実行する運転モードであり

前記第 1 の運転モードは、自動的または部分的に自動的な車線変更を実行しない運転モードである、

請求項 1 記載の車両制御装置。

【請求項 7】

前記モード決定部は、前記認識部が、前記車両が前記速度制限エリアへ進入したことを認識したとき、または前記車両が前記速度制限エリアへ進入する手前で、前記第 2 の運転モードの実施を制限する、

請求項 1 記載の車両制御装置。

【請求項 8】

車両に搭載されたコンピュータが、

車両の周辺状況を認識し、

前記車両の運転者の操作に依らずに前記車両の操舵または加減速のうち一方または双方を制御し、

前記車両の運転モードを、第 1 の運転モードと、第 2 の運転モードとを含む複数の運転モードのいずれかに決定し、前記第 2 の運転モードは前記運転者に課されるタスクが前記第 1 の運転モードに比して軽度な運転モードであり、少なくとも前記第 2 の運転モードを含む前記複数の運転モードの一部は前記車両の運転者の操作に依らずに前記車両の操舵および加減速を制御することで行われるものであり、前記決定した運転モードに係るタスクが運転者により実行されない場合に、よりタスクが重度な運転モードに前記車両の運転モードを変更し、

前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在することを認識し、

前記速度制限エリアを認識したことに起因して、前記第 2 の運転モードの実施を制限し

車両の速度制限情報が含まれる地図情報と前記車両の位置情報とに基づいて、前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在することを判定

10

20

30

40

50

した後に、前記車両の周辺物体を認識する認識デバイスの出力情報に基づいて、前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在するか否かを判定し、前記出力情報に基づいて前記速度制限エリアが存在すると判定された場合に、前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在することを認識する、

車両制御方法。

【請求項 9】

車両に搭載されたコンピュータに、

車両の周辺状況を認識させ、

前記車両の運転者の操作に依らずに前記車両の操舵または加減速のうち一方または双方を制御させ、

前記車両の運転モードを、第 1 の運転モードと、第 2 の運転モードとを含む複数の運転モードのいずれかに決定させ、前記第 2 の運転モードは前記運転者に課されるタスクが前記第 1 の運転モードに比して軽度な運転モードであり、少なくとも前記第 2 の運転モードを含む前記複数の運転モードの一部は前記車両の運転者の操作に依らずに前記車両の操舵および加減速を制御することで行われるものであり、前記決定した運転モードに係るタスクが運転者により実行されない場合に、よりタスクが重度な運転モードに前記車両の運転モードを変更させ、

前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在することを認識させ、

前記速度制限エリアを認識したことに起因して、前記第 2 の運転モードの実施を制限させ、

車両の速度制限情報が含まれる地図情報と前記車両の位置情報とに基づいて、前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在することを判定した後に、前記車両の周辺物体を認識する認識デバイスの出力情報に基づいて、前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在するか否かを判定し、前記出力情報に基づいて前記速度制限エリアが存在すると判定された場合に、前記車両の進行方向側の基準距離以内に、前記車両に対する速度制限エリアが存在することを認識させる、

プログラム。

10

20

30

40

50