

【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21日(2018.6.21)

【公開番号】特開2016-122308(P2016-122308A)

【公開日】平成28年7月7日(2016.7.7)

【年通号数】公開・登録公報2016-040

【出願番号】特願2014-261537(P2014-261537)

【国際特許分類】

G 08 G 1/16 (2006.01)

G 01 C 21/26 (2006.01)

B 60 R 21/00 (2006.01)

【F I】

G 08 G 1/16 C

G 01 C 21/26 A

G 08 G 1/16 E

B 60 R 21/00 6 2 6 C

B 60 R 21/00 6 2 6 D

【手続補正書】

【提出日】平成30年4月5日(2018.4.5)

【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】

交差点周辺の地図情報へ対向車、及び前記対向車よりも後ろの他の車両を配置し、自車両と前記対向車と前記他の車両との位置関係から前記自車両にとって死角となる死角領域を検出し、

前記死角領域から出現する可能性のある移動体の進路と前記自車両の進路の相対的な優先度を判定し、判定した優先度に基づいて前記自車両に対する制御信号を出力することを特徴とする車両制御装置。

【請求項2】

自車両周辺の環境を認識し、対向車と前記他の車両に関する情報を出力する周辺環境認識部と、

交差点周辺の地図情報を含む道路情報を取得する道路情報取得部と、

前記自車両周辺環境と前記道路情報に基づいて死角を検出する死角検出部と、

前記自車両周辺環境と前記道路情報に基づいて前記自車両を走行させる目標経路を生成する目標経路生成部と、

前記道路情報と前記死角に基づいて該死角から出現する可能性のある移動体を予測して該移動体の進路を予測する移動体進路予測部と、

前記自車両の目標経路と前記移動体の進路との優先度を判定し、判定した優先度に基づいて前記自車両に対する制御信号を出力する車両制御部と、を有することを特徴とする車両制御装置。

【請求項3】

請求項1又は2に記載の車両制御装置において、

前記自車両は、予め設定された目標経路に沿って移動するように操舵制御と速度制御を行う自動運転車両であり、

自動運転中に、前記移動体によって生じる死角領域を検出し、  
前記死角領域から出現する可能性のある移動体を予測し、  
前記移動体の進路と前記自車両の進路の相対的な優先度を判定し、判定した優先度に基づいて前記自車両に対する制御信号を出力することを特徴とする車両制御装置。

【請求項 4】

請求項 1 乃至 3 のいずれか一項に記載の車両制御装置において、  
前記自車両周辺の環境を認識する環境認識装置を備え、  
前記優先度は道路情報に基づいて判定され、前記道路情報は少なくとも地図情報もしくは前記外環境認識装置で認識した情報から取得することを特徴とする車両制御装置。

【請求項 5】

請求項 1 乃至 4 のいずれか一項に記載の車両制御装置において、  
前記移動体の方が前記自車両より前記優先度が高い場合は、前記自車両が前記移動体に衝突しないように前記自車両に対する制御信号を出力することを特徴とする車両制御装置。  
。

【請求項 6】

請求項 5 に記載の車両制御装置において、  
前記自車両が前記移動体に衝突しないように前記自車両を制御し、前記自車両の乗員に報知することを特徴とする車両制御装置。

【請求項 7】

請求項 1 乃至 6 のいずれか一項に記載の車両制御装置において、  
作動油の圧力を制御することで制動力を発生させる制動装置を備え、  
前記自車両の方が前記移動体より前記優先度が高い場合は、前記制動装置の作動油の圧力を所定値まで上げることを特徴とする車両制御装置。

【請求項 8】

請求項 1 乃至 7 のいずれか一項に記載の車両制御装置において、  
前記移動体が歩行者である場合には、該歩行者の進路の優先度を前記自車両の進路の優先度よりも高く設定することを特徴とする車両制御装置。

【請求項 9】

請求項 1 乃至 8 のいずれか一項に記載の車両制御装置において、  
前記自車両が右折する際には、自車両の進路の優先度を直進車両の進路の優先度よりも高く設定することを特徴とする車両制御装置。

【請求項 10】

請求項 1 乃至 9 のいずれかに記載の車両制御装置において、  
前記自車両と、前記自車両から前記対向車の端に向かって伸ばした第 1 の線と、前記自車両と前記他の車両の端に向かって伸ばした第 2 の線と、によって規定される領域の中で、前記他の車両の存在する車線領域以外の車線領域であり、かつ前記第 1 の線側にある車線領域を前記死角領域として認識し、  
前記他の車両の端は前記対向車の端とは反対側にある、ことを特徴とする車両制御装置  
。  
。