

【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1区分  
 【発行日】平成17年10月13日(2005.10.13)

【公開番号】特開2000-180537(P2000-180537A)  
 【公開日】平成12年6月30日(2000.6.30)  
 【出願番号】特願平10-356269  
 【国際特許分類第7版】

G 0 1 S 13/42  
 B 6 0 R 21/00  
 G 0 1 S 13/50  
 G 0 1 S 17/42  
 G 0 1 S 17/50  
 G 0 8 G 1/16

【F I】

G 0 1 S 13/42  
 G 0 1 S 13/50 A  
 G 0 1 S 17/42  
 G 0 1 S 17/50  
 G 0 8 G 1/16 E  
 B 6 0 R 21/00 6 2 4 B  
 B 6 0 R 21/00 6 2 4 D

【手続補正書】

【提出日】平成17年6月9日(2005.6.9)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】特許請求の範囲

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

車両に搭載されるスキャン式レーダ装置において、

物体までの距離を検出し、検出された物体までの距離及び該物体を検出したビームの本数に応じて存在確率値を与え、

前記検出した物体の位置偏差を検出し、該位置偏差に応じて存在確率重み付係数を与え、

前記検出した物体との相対速度を検出し、該相対速度に応じた存在確率重み付係数を与え、

前記存在確率値と存在確率重み付係数に基づいて算出した存在確率値によって制御対象物を識別する方法。

【請求項2】

前記検出した物体との相対速度を検出し、検出された物体が動体であるかどうか判断し、動体でない場合には前記存在確率重み付係数を0とした、請求項1に記載の制御対象物を識別する方法。

【請求項3】

前記検出した物体との相対速度を検出し、検出された物体が動体であるかどうか判断し、動体である場合与える前記存在確率重み付係数を、相対速度がプラスで大きいほど小さくし、相対速度がマイナスで大きいほど大きくした、請求項1に記載の制御対象物を識別する方法。

**【請求項 4】**

前記検出された物体までの距離及び該物体を検出したビームの本数に応じた存在確率値、前記位置偏差に応じた存在確率重み付係数、前記相対速度に応じた存在確率重み付係数は、予め作成されたMAPに基づいて求める、請求項1に記載の制御対象物を識別する方法。

**【請求項 5】**

車両に搭載されるスキャン式レーダ装置において、

物体までの距離を検出し、検出された物体までの距離及び該物体を検出したビームの本数に応じて自車線確率値を与え、

前記検出した物体の位置偏差を検出し、該検出した物体の位置偏差に応じて自車線内で検出したかどうか判断し、

自車線内で検出したと判断した場合はプラスの存在確率重み付係数を与え、自車線外で検出したと判断した場合はマイナスの存在確率重み付係数を与え、

前記自車線確率値と存在確率重み付係数に基づいて算出した自車線確率値によって制御対象物を識別する方法。

**【請求項 6】**

前記物体を検出したビームの本数が全ビームであった場合は、最大自車線確率値を与える、請求項5に記載の制御対象物を識別する方法。

**【請求項 7】**

前記検出した位置偏差が所定の範囲内である場合自車線内で検出したと判断し、所定の範囲を超えた場合自車線外で検出したと判断する、請求項5に記載の制御対象物を識別する方法。

**【請求項 8】**

前記検出された物体までの距離及び該物体を検出したビームの本数に応じた存在確率値、及び前記自車線内で検出したかどうかに応じた存在確率重み付係数は、予め作成されたMAPに基づいて求める、請求項5に記載の制御対象物を識別する方法。

**【請求項 9】**

前記算出した存在確率値または自車線確率値は、1スキャン毎に算出され、合計が所定の値を超えた場合に前記検出された物体が制御対象物であると識別する、請求項1または5に記載の制御対象物を識別する方法。