

【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 3 年 2 月 12 日 (2021.2.12)

【公開番号】特開 2019-142388 (P2019-142388A)

【公開日】令和 1 年 8 月 29 日 (2019.8.29)

【年通号数】公開・登録公報 2019-035

【出願番号】特願 2018-29530 (P2018-29530)

【国際特許分類】

B 6 2 D 1/06 (2006.01)

B 6 2 D 6/00 (2006.01)

B 6 0 K 37/00 (2006.01)

H 0 1 H 36/00 (2006.01)

B 6 2 D 109/00 (2006.01)

【F I】

B 6 2 D 1/06

B 6 2 D 6/00

B 6 0 K 37/00 E

H 0 1 H 36/00 J

B 6 2 D 109:00

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 12 月 23 日 (2020.12.23)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 1 1】

本発明において、

前記車両制御部は、乗員が前記ステアリングホイールを把持する必要がある第 1 制御状態と、乗員が前記ステアリングホイールを把持する必要がない第 2 制御状態と、で前記自車両の制御を行い、前記第 2 制御状態から前記第 1 制御状態に遷移する際に前記把持要求を行い、

前記把持判定部は、判定レベルの変更後に前記自車両の走行時間が所定時間に達した場合、または、前記自車両の走行距離が所定距離に達した場合に、前記特定領域に位置する前記把持センサに対応する判定レベルを、把持という判定をしやすくし非把持という判定をしにくくするように変更してもよい。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 6 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 6 1】

車両制御部 3 8 は、乗員がステアリングホイール 7 0 を把持する必要がある第 1 制御状態（半自動運転状態、通常運転状態）と、乗員がステアリングホイール 7 0 を把持する必要がない第 2 制御状態（自動運転状態）と、で自車両 1 0 の制御を行い、第 2 制御状態から第 1 制御状態に遷移する際に把持要求を行う。把持判定部 3 6 は、判定レベルの変更後に自車両 1 0 の走行時間が所定時間に達した場合、または、自車両 1 0 の走行距離が所定距離に達した場合に、特定領域 8 0 に位置する把持センサ 1 6 に対応する判定レベルを、

把持という判定をしやすくし非把持という判定をしにくくするように変更する。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 2】

請求項 1 に記載の車両制御装置において、

前記車両制御部は、乗員が前記ステアリングホイールを把持する必要がある第 1 制御状態と、乗員が前記ステアリングホイールを把持する必要がない第 2 制御状態と、で前記自車両の制御を行い、前記第 2 制御状態から前記第 1 制御状態に遷移する際に前記把持要求を行い、

前記把持判定部は、判定レベルの変更後に前記自車両の走行時間が所定時間に達した場合、または、前記自車両の走行距離が所定距離に達した場合に、前記特定領域に位置する前記把持センサに対応する判定レベルを、把持という判定をしやすくし非把持という判定をしにくくするように変更する

ことを特徴とする車両制御装置。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】図面

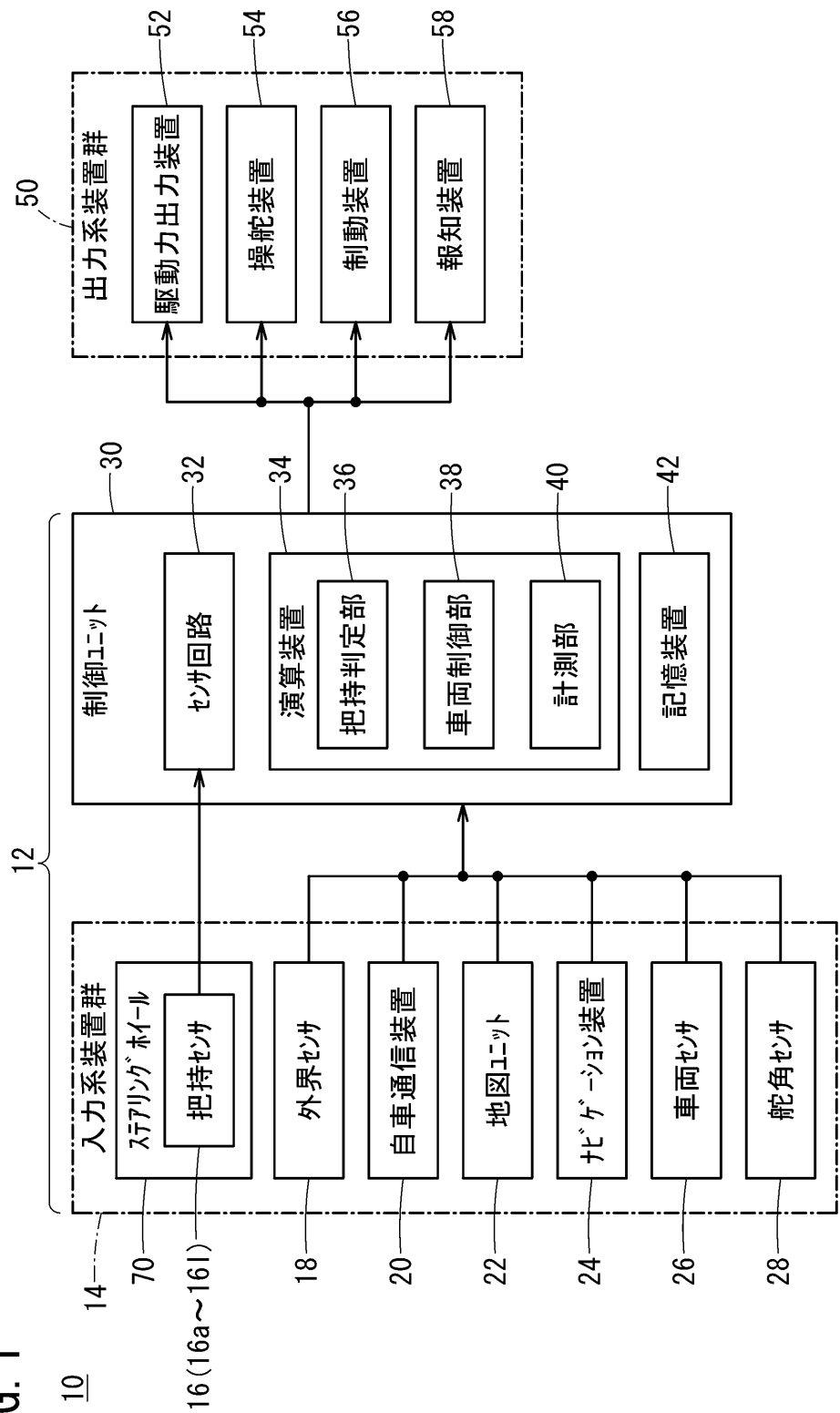
【補正対象項目名】図 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 図 1 】

FIG. 1



【 手続補正 5 】  
【 補正対象書類名 】 図面  
【 補正対象項目名 】 図 5  
【 補正方法 】 変更  
【 補正の内容 】

【図 5】

