

【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】平成23年7月28日 (2011.7.28)

【公開番号】特開2010-195224(P2010-195224A)

【公開日】平成22年9月9日 (2010.9.9)

【年通号数】公開・登録公報2010-036

【出願番号】特願2009-43007(P2009-43007)

【国際特許分類】

B 6 2 D 6/00 (2006.01)

B 6 0 R 21/00 (2006.01)

B 6 2 D 5/04 (2006.01)

G 0 6 T 1/00 (2006.01)

B 6 0 R 1/00 (2006.01)

B 6 2 D 101/00 (2006.01)

B 6 2 D 113/00 (2006.01)

B 6 2 D 119/00 (2006.01)

【F I】

B 6 2 D 6/00

B 6 0 R 21/00 6 2 8 D

B 6 0 R 21/00 6 2 1 C

B 6 0 R 21/00 6 2 1 M

B 6 0 R 21/00 6 2 4 G

B 6 2 D 5/04

G 0 6 T 1/00 3 3 0 Z

B 6 0 R 1/00 A

B 6 2 D 101:00

B 6 2 D 113:00

B 6 2 D 119:00

【手続補正書】

【提出日】平成23年6月15日 (2011.6.15)

【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】

車両を駐車させる位置に関する駐車位置情報を取得する駐車位置情報取得部と、  
前記駐車位置情報に基づいて駐車目標位置を設定する駐車目標位置設定部と、  
前記駐車目標位置へ自動操舵により前記車両を誘導する誘導経路を演算する誘導経路演算部と、

前記誘導経路が成立した際に前記誘導経路が成立したことを前記車両のドライバーに報知する報知情報出力する報知情報出力部と、

舵取り装置を前記ドライバーが保持していない非保持状態であるか否かを判定する非保持状態判定部と、

前記舵取り装置を制御して自動操舵により前記車両を誘導開始位置から前記駐車目標位置へ誘導する誘導部と、

前記報知情報出力部により前記報知情報が出力された後、確認ボタン及び誘導開始ボタ

ンを含む操作部への前記ドライバーの操作を必要とすることなく、前記誘導経路が成立し且つ前記非保持状態であることを条件として、前記誘導部が前記車両を自動操舵により誘導可能な誘導可能状態であると判定すると共に、当該判定結果に基づいて前記誘導部に誘導を開始させる誘導開始判定部と、  
を備える駐車支援装置。

【請求項 2】

前記車両が移動しているか否かを判定する移動状態判定部を有し、

前記誘導開始判定部は、前記誘導可能状態において、前記車両が移動していると判定された場合に、前記誘導部に誘導を開始させる請求項 1 に記載の駐車支援装置。

【請求項 3】

前記駐車目標位置設定部は、前記ドライバーによる前記舵取り装置の操作に基づいて設定される所定の領域に応じて取得された前記駐車位置情報に基づいて前記駐車目標位置を設定する請求項 1 又は 2 に記載の駐車支援装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 7】

上記目的を達成するための本発明に係る駐車支援装置の特徴構成は、

車両を駐車させる位置に関する駐車位置情報を取得する駐車位置情報取得部と、

前記駐車位置情報に基づいて駐車目標位置を設定する駐車目標位置設定部と、

前記駐車目標位置へ自動操舵により前記車両を誘導する誘導経路を演算する誘導経路演算部と、

前記誘導経路が成立した際に前記誘導経路が成立したことを前記車両のドライバーに報知する報知情報を出力する報知情報出力部と、

舵取り装置を前記ドライバーが保持していない非保持状態であるか否かを判定する非保持状態判定部と、

前記舵取り装置を制御して自動操舵により前記車両を誘導開始位置から前記駐車目標位置へ誘導する誘導部と、

前記報知情報出力部により前記報知情報が出力された後、確認ボタン及び誘導開始ボタンを含む操作部への前記ドライバーの操作を必要とすることなく、前記誘導経路が成立し且つ前記非保持状態であることを条件として、前記誘導部が前記車両を自動操舵により誘導可能な誘導可能状態であると判定すると共に、当該判定結果に基づいて前記誘導部に誘導を開始させる誘導開始判定部と、  
を備える点にある。