

【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5年11月17日(2023.11.17)

【国際公開番号】WO2022/229805
 【出願番号】特願2023-516859(P2023-516859)

【国際特許分類】

B 6 0 W 3 0 / 0 0 (2 0 0 6 . 0 1)

B 6 0 W 3 0 / 0 8 (2 0 1 2 . 0 1)

B 6 0 W 4 0 / 0 4 (2 0 0 6 . 0 1)

B 6 0 W 5 0 / 1 4 (2 0 2 0 . 0 1)

10

【 F I 】

B 6 0 W 3 0 / 0 0

B 6 0 W 3 0 / 0 8

B 6 0 W 4 0 / 0 4

B 6 0 W 5 0 / 1 4

【手続補正書】

【提出日】令和5年8月10日(2023.8.10)

【手続補正1】

20

【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】

ライダー支援システム(1)の制御装置(20)であって、

リーン車両(100)の走行中に、該リーン車両(100)の周囲環境情報に基づいて、該リーン車両(100)と該リーン車両(100)の後方又は側方を走行する他車両との位置関係情報を取得する取得部(21)と、

30

前記取得部(21)で取得された前記位置関係情報に基づいて、走行中の前記リーン車両(100)のライダーによる運転を支援するライダー支援動作を実行する実行部(22)と、

を備えており、

前記取得部(21)は、更に、前記リーン車両(100)の走行中に、該リーン車両(100)の旋回姿勢情報を取得し、

前記実行部(22)は、前記ライダー支援動作を、前記取得部(21)で取得された前記旋回姿勢情報に応じて変化させる、

制御装置(20)。

【請求項2】

40

前記実行部(22)は、前記取得部(21)で、前記リーン車両(100)のバンクが小さい状態に対応する前記旋回姿勢情報が取得された場合に、前記ライダー支援動作を実行し、前記取得部(21)で、前記リーン車両(100)のバンクが大きい状態に対応する前記旋回姿勢情報が取得された場合に、前記ライダー支援動作を実行しない、

請求項1に記載の制御装置(20)。

【請求項3】

前記実行部(22)は、前記取得部(21)で、前記リーン車両(100)のバンクが大きい状態に対応する前記旋回姿勢情報が取得された場合に、前記取得部(21)で、前記リーン車両(100)のバンクが小さい状態に対応する前記旋回姿勢情報が取得された場合と比較して、前記ライダーの支援度合いが抑制された前記ライダー支援動作を実行す

50

る、

請求項 1 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 4】

前記実行部 (2 2) は、前記取得部 (2 1) で、前記リーン車両 (1 0 0) のバンクの変化率が小さい状態に対応する前記旋回姿勢情報が取得された場合に、前記ライダー支援動作を実行し、前記取得部 (2 1) で、前記リーン車両 (1 0 0) のバンクの変化率が大きい状態に対応する前記旋回姿勢情報が取得された場合に、前記ライダー支援動作を実行しない、

請求項 1 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 5】

前記実行部 (2 2) は、前記取得部 (2 1) で、前記リーン車両 (1 0 0) のバンクの変化率が大きい状態に対応する前記旋回姿勢情報が取得された場合に、前記取得部 (2 1) で、前記リーン車両 (1 0 0) のバンクの変化率が小さい状態に対応する前記旋回姿勢情報が取得された場合と比較して、前記ライダーの支援度合いが抑制された前記ライダー支援動作を実行する、

請求項 1 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 6】

前記ライダー支援動作は、前記ライダーに対する報知を行う報知動作を含む、

請求項 1 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 7】

前記ライダー支援動作は、前記ライダーに対する報知を行う報知動作を含み、

前記実行部 (2 2) は、前記報知の前記ライダーによる知覚性を低下させて前記支援度合いを抑制する、

請求項 3 又は 5 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 8】

前記報知動作は、前記他車両の前記リーン車両 (1 0 0) に対する相対距離又は通過時間差を前記ライダーに報知する動作である、

請求項 6 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 9】

前記報知動作は、前記他車両による前記リーン車両 (1 0 0) に対するあおり運転を前記ライダーに報知する動作である、

請求項 6 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 1 0】

前記報知動作は、前記他車両による前記リーン車両 (1 0 0) の死角の走行を前記ライダーに報知する動作である、

請求項 6 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 1 1】

前記報知動作は、前記リーン車両 (1 0 0) と前記他車両との衝突の可能性を前記ライダーに報知する動作である、

請求項 6 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 1 2】

前記ライダー支援動作は、前記リーン車両 (1 0 0) に生じている速度、加速度、又は加加加速度の制御を行う制御動作を含む、

請求項 1 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 1 3】

前記ライダー支援動作は、前記リーン車両 (1 0 0) に生じている速度、加速度、又は加加加速度の制御を行う制御動作を含み、

前記実行部 (2 2) は、前記速度、加速度、又は加加加速度の変化量を低下させて前記支援度合いを抑制する、

請求項 3 又は 5 に記載の制御装置 (2 0) 。

10

20

30

40

50

【請求項 14】

ライダー支援システム(1)の制御方法であって、

制御装置(20)の取得部(21)が、リーン車両(100)の走行中に、該リーン車両(100)の周囲環境情報に基づいて、該リーン車両(100)と該リーン車両(100)の後方又は側方を走行する他車両との位置関係情報を取得する取得ステップ(S101)と、

前記制御装置(20)の実行部(22)が、前記取得ステップ(S101)で取得された前記位置関係情報に基づいて、走行中の前記リーン車両(100)のライダーによる運転を支援するライダー支援動作を実行する実行ステップ(S102)と、
を備えており、

10

前記取得ステップ(S101)では、前記取得部(21)が、更に、前記リーン車両(100)の走行中に、該リーン車両(100)の旋回姿勢情報を取得し、

前記実行ステップ(S102)では、前記実行部(22)が、前記ライダー支援動作を、前記取得ステップ(S101)で取得された前記旋回姿勢情報に応じて変化させる、
制御方法。

20

30

40

50