

【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】令和7年1月27日(2025.1.27)

【公開番号】特開2024-139968(P2024-139968A)

【公開日】令和6年10月10日(2024.10.10)

【年通号数】公開公報(特許)2024-190

【出願番号】特願2023-50933(P2023-50933)

【国際特許分類】

G 0 1 C 21/28 (2006.01)

10

【F I】

G 0 1 C 21/28

【手続補正書】

【提出日】令和7年1月17日(2025.1.17)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0079

【補正方法】変更

【補正の内容】

20

【0079】

右側乖離度 $R D v$ を用いて、第3補正量を算出する。第3補正量である回転角を適用して、第2道路区画線情報である第2右側点群データ26bを変換して、第3補正量を適用後の第2右側補正点群データ27bとする。図14中の右側の図に、一例として第3補正量を回転角 0.5° とした場合における第2右側補正点群データ27bを示している。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0117

【補正方法】変更

【補正の内容】

30

【0117】

たとえば、図18及び図19に示すように、一部の構成要素については専用のハードウェアとしての処理回路800でその機能を実現し、他の一部の構成要素についてはプロセッサ801としての処理回路800が、記憶装置802に格納された実施の形態1から3に係る自車位置推定方法をコンピュータ等で実行させるためのプログラムを読み出して実行することによってその機能を実現することが可能である。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0118

【補正方法】変更

【補正の内容】

40

【0118】

さらに、図19に示すように、自車位置推定装置100及び150の各機能部等が用いる設定データは、ソフトウェアの一部、すなわち、実施の形態1から3に係る自車位置推定方法をコンピュータ等で実行させるためのプログラム804が記憶されている記録媒体803から記憶装置802にインストールされても良い。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0134

【補正方法】変更

50

【補正の内容】**【0134】**

10 車両、20 車線、21 第1左側道路区画線、22 第1右側道路区画線、23
第2左側道路区画線、24 第2右側道路区画線、25 第1点群データ、25a 第1
左側点群データ、25b 第1右側点群データ、26 第2点群データ、26a 第2左
側点群データ、26b 第2右側点群データ、27a 第2左側補正点群データ、27b
第2右側補正点群データ、30a、31a 重心位置、90 カメラ、91 口ケータ、
100、150 自車位置推定装置、101 第1道路区画線情報取得部、102 第2
道路区画線情報取得部、103 道路区画線情報判定部、104 自車位置推定部、11
0 補正量計算部、200 走行経路生成装置、300 車両制御装置、500 車両制
御システム、530 アクチュエータ、531 EPSコントローラ、532 パワート
レインコントローラ、533 ブレーキコントローラ、535 EPSユニット、536
パワートレインユニット、537 ブレーキユニット、800 処理回路、801 プロ
セッサ、802 記憶装置、803 記録媒体、804 プログラム

10

【手続補正5】**【補正対象書類名】**図面**【補正対象項目名】**図14**【補正方法】**変更**【補正の内容】**

20

30

40

50

【図14】

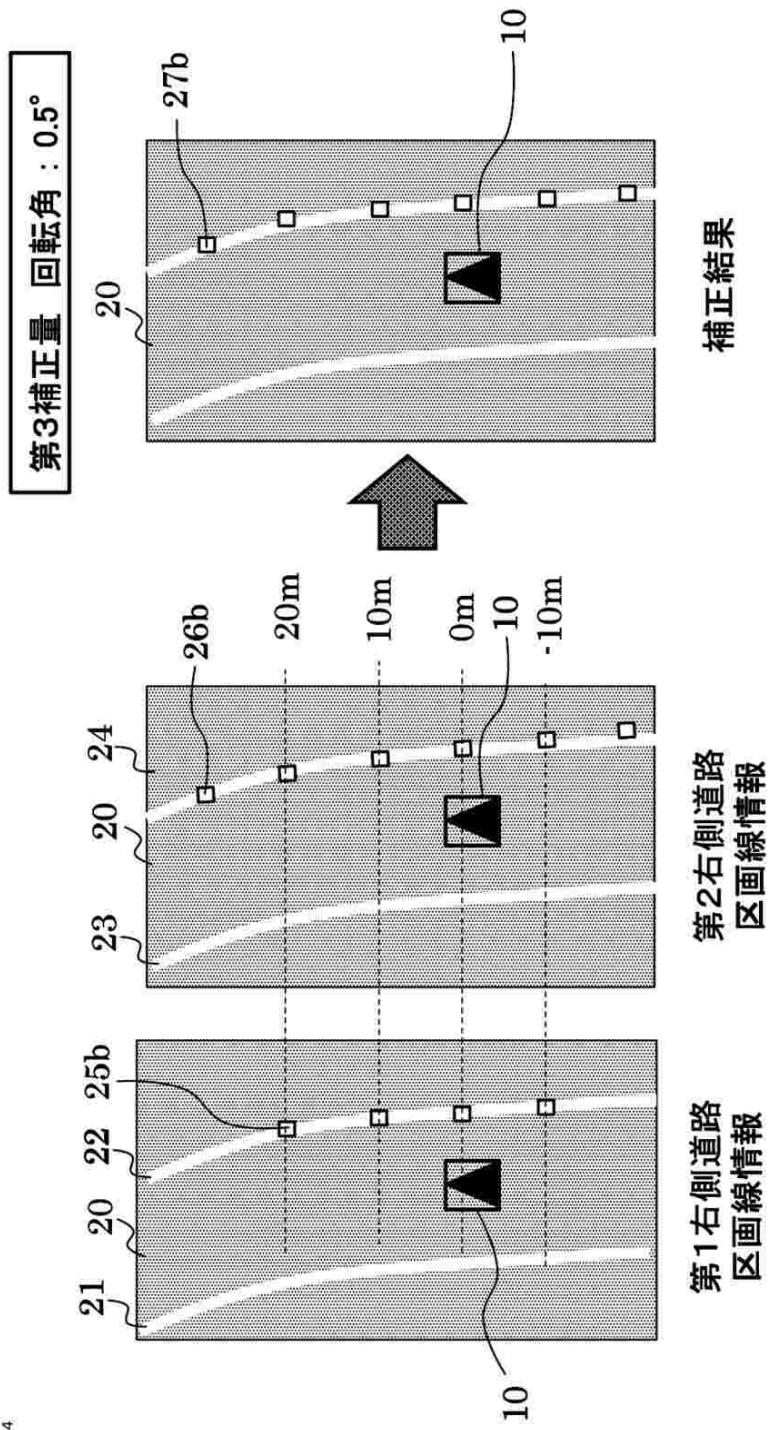


図14

10

20

30

40

50