

【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 2 1 / 2 8 (2 0 0 6 . 0 1)

10

【 F I 】

G 0 1 C 2 1 / 2 8

【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】0 0 7 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

20

【 0 0 7 9 】

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 2 6 b 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 2 7 b とする。図 1 4 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 2 7 b 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】0 1 1 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

30

【 0 1 1 7 】

たとえば、図 1 8 及び図 1 9 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 8 0 0 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 8 0 1 としての処理回路 8 0 0 が、記憶装置 8 0 2 に格納された実施の形態 1 から 3 に係る自転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】0 1 1 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

40

【 0 1 1 8 】

さらに、図 1 9 に示すように、自転車位置推定装置 1 0 0 及び 1 5 0 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 に係る自転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 8 0 4 が記憶されている記録媒体 8 0 3 から記憶装置 8 0 2 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】0 1 3 4

【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 ロケータ、100、150 自転車位置推定装置、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 自転車位置推定部、110 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 1 4 】

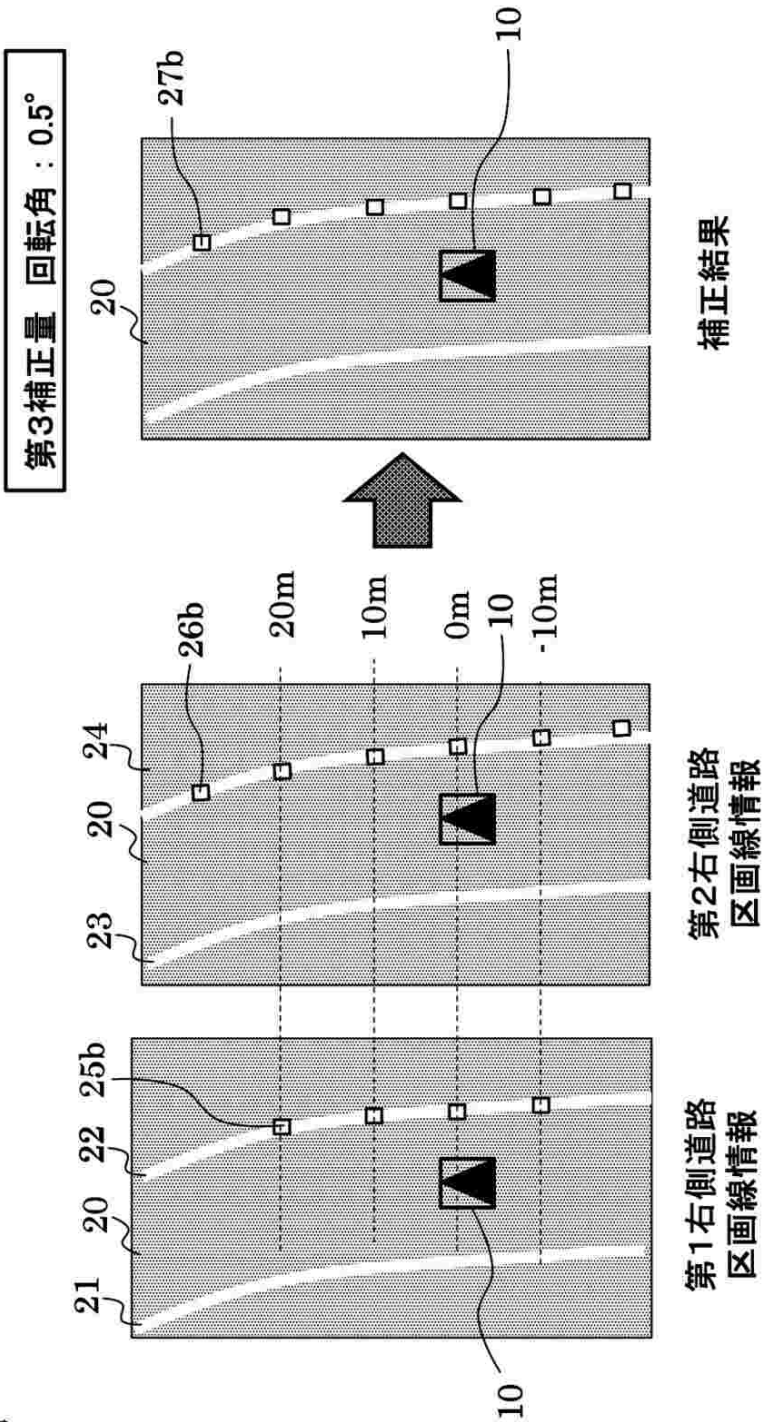


図14

10

20

30

40

50