

【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27日(2023.11.27)

【国際公開番号】WO2022/229791

【出願番号】特願2023-516857(P2023-516857)

【国際特許分類】

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

G 0 8 G 1 / 1 6 ( 2 0 0 6 . 0 1 )

【 F I 】

B 6 0 W 3 0 / 1 6

G 0 8 G 1 / 1 6 C

10

【手続補正書】

【提出日】令和5年8月10日(2023.8.10)

【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】

20

【特許請求の範囲】

【請求項1】

モータサイクル(1)の挙動を制御する制御装置(20)であって、

前記モータサイクル(1)のライダーによる加減速操作によらずに前記モータサイクル(1)の速度を自動で制御し、前記モータサイクル(1)と目標車両との車間距離を目標距離に維持する車間距離維持制御が行われるアダプティブクルーズコントロールを、前記モータサイクル(1)の周囲環境情報に基づいて実行する実行部(22)を備え、

複数のモータサイクルで構成されるグループが走行するグループ走行を自車両(1)と同一のグループで実施中の他車両(2)が写された撮像データを、前記自車両(1)に搭載されたカメラ(15)の出力結果に基づいて取得する取得部(21)と、

30

前記取得部(21)により取得された前記撮像データに基づいて、前記他車両(2)を特定する特定部(23)と、

を更に備え、

前記実行部(22)は、前記グループ走行中に行われる前記アダプティブクルーズコントロールのモードであるグループ走行モードを、前記特定部(23)により特定された前記他車両(2)の走行状態情報に基づいて実行する、

制御装置。

【請求項2】

前記実行部(22)は、複数の前記他車両(2)の前記走行状態情報に基づいて、前記グループ走行モードを実行する、

40

請求項1に記載の制御装置。

【請求項3】

前記実行部(22)は、前記グループ走行モードにおいて、前記複数の他車両(2)の前記走行状態情報に基づいて、前記車間距離維持制御を実行する、

請求項2に記載の制御装置。

【請求項4】

前記特定部(23)は、前記撮像データに基づいて前記他車両(2)の固有情報を他車両固有情報として抽出し、抽出した前記他車両固有情報と、予め取得されている前記グループ内の車両の前記固有情報であるグループ車両固有情報とを比較することによって、前記他車両(2)を特定する、

50

請求項 1 ~ 3 のいずれか一項に記載の制御装置。

【請求項 5】

前記固有情報は、ナンバープレート（19）の情報を含む、  
請求項 4 に記載の制御装置。

【請求項 6】

前記固有情報は、形状の情報を含む、  
請求項 4 に記載の制御装置。

【請求項 7】

前記固有情報は、色の情報を含む、  
請求項 4 に記載の制御装置。

10

【請求項 8】

前記固有情報は、模様 of 情報を含む、  
請求項 4 に記載の制御装置。

【請求項 9】

前記固有情報は、寸法の情報を含む、  
請求項 4 に記載の制御装置。

【請求項 10】

前記特定部（23）は、前記他車両（2）の特定に用いられる前記固有情報の種類を、  
前記グループを構成するモータサイクルの組み合わせに応じて設定する、  
請求項 4 に記載の制御装置。

20

【請求項 11】

前記特定部（23）は、前記他車両（2）の特定に用いられる前記固有情報の種類を、  
前記ライダーによる設定操作によらずに、前記グループを構成するモータサイクルの組み  
合わせに応じて自動で設定する、  
請求項 10 に記載の制御装置。

【請求項 12】

前記取得部（21）は、前記ライダーによる設定操作の情報に基づいて、前記グループ  
車両固有情報を取得する、  
請求項 4 に記載の制御装置。

【請求項 13】

前記取得部（21）は、前記ライダーによる設定操作によらずに、前記グループ車両固  
有情報を自動で取得する、  
請求項 4 に記載の制御装置。

30

【請求項 14】

モータサイクル（1）の挙動の制御方法であって、  
制御装置（20）の実行部（22）が、前記モータサイクル（1）のライダーによる加  
減速操作によらずに前記モータサイクル（1）の速度を自動で制御し、前記モータサイク  
ル（1）と目標車両との車間距離を目標距離に維持する車間距離維持制御が行われるアダ  
プティブクルーズコントロールを、前記モータサイクル（1）の周囲環境情報に基づいて  
実行し、

40

更に、前記制御装置（20）の取得部（21）が、複数のモータサイクルで構成される  
グループが走行するグループ走行を自車両（1）と同一のグループで実施中の他車両（2  
）が写された撮像データを、前記自車両（1）に搭載されたカメラ（15）の出力結果に  
基づいて取得し、

前記制御装置（20）の特定部（23）が、前記取得部（21）により取得された前記  
撮像データに基づいて、前記他車両（2）を特定し、

前記実行部（22）は、前記グループ走行中に行われる前記アダプティブクルーズコン  
トロールのモードであるグループ走行モードを、前記特定部（23）により特定された前  
記他車両（2）の走行状態情報に基づいて実行する、

制御方法。

50