

【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 4 年 1 月 26 日(2022.1.26)

【公開番号】特開 2022-373(P2022-373A)
 【公開日】令和 4 年 1 月 4 日(2022.1.4)
 【年通号数】公開公報(特許)2022-001
 【出願番号】特願 2021-142996(P2021-142996)
 【国際特許分類】

B 6 0 W 40/08(2012.01)

10

B 6 0 W 30/00(2006.01)

B 6 0 W 60/00(2020.01)

G 0 8 G 1/16(2006.01)

【F I】

B 6 0 W 40/08

B 6 0 W 30/00

B 6 0 W 60/00

G 0 8 G 1/16 F

【手続補正書】

20

【提出日】令和 4 年 1 月 17 日(2022.1.17)

【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】

車両に搭載される自動運転制御装置であって、

前記車両の周囲の情報である周囲情報を取得するように構成された周囲情報取得部と、

30

自動制御機能を前記周囲情報に基づいて実行するように構成された自動制御部と、

不実行条件が成立したか否かを判断するように構成された判断部と、

を備え、

前記自動制御機能は、(A)前記車両を目標駐車位置に駐車させる駐車制御と、(B)前記車両を発進又は停止させる自動発進/停止制御、他車両と前記車両との車間距離を制御する車間距離制御、前記車両に車線変更を行わせる車線変更制御、前記車両に右折又は左折を行わせる右左折制御、前記車両と障害物との衝突を抑止するために前記車両の操舵、及び、制動又は停止を行う衝突抑止制御のうちのいずれか 1 以上と、を含み、

前記不実行条件は、(a)歩行者の飛び出しを検知すること、(b)悪天候、夜間、又は逆光であること、(c)スイッチがドライバーによってオンされること、(d)シートベルトを装着していた前記車両の乗員が前記シートベルトを外したこと、(e)急ブレーキが作動したこと、(f)前記車両に対して他の車両が幅寄せしてきたこと、(g)前記車両の後方を走行している後方車両が前記車両に急接近してきたこと、(h)前記車両の前方への他の車両の割り込みがあること、又は(i)駐車させる場所が設定されていないことであり、

40

前記不実行条件が成立した場合、前記自動制御部は前記駐車制御を実行しない、自動運転制御装置。

【請求項 2】

請求項 1 に記載の自動運転制御装置であって、

前記駐車制御は、前記目標駐車位置が設定された場合に、前記目標駐車位置までの走行軌

50

跡を演算し、前記走行軌跡に沿って前記車両の駆動力、制動力、及び操舵を制御して自動で駐車させる制御である、
自動運転制御装置。

【請求項 3】

請求項 1 に記載の自動運転制御装置であって、
前記駐車制御は、前記車両の操舵を制御して自動で駐車させる制御である、
自動運転制御装置。

【請求項 4】

請求項 1 に記載の自動運転制御装置であって、
前記駐車制御は、前記車両の制動力を制御して自動で駐車させる制御である、
自動運転制御装置。

10

【請求項 5】

請求項 1 ～ 4 のいずれか 1 項に記載の自動運転制御装置であって、
前記不実行条件が成立した場合でも、前記自動制御部は、前記 (B) を実行する、
自動運転制御装置。

【請求項 6】

請求項 1 ～ 5 のいずれか 1 項に記載の自動運転制御装置であって、
前記自動制御機能を実行させるためにドライバーによって操作される自動運転起動スイッチ、前記自動制御機能を停止するためにドライバーによって操作される自動運転停止スイッチ、又は、前記車両を強制的に停車させるためにドライバーによって操作される緊急停止スイッチをさらに備える、
自動運転制御装置。

20

【請求項 7】

請求項 1 ～ 6 のいずれか 1 項に記載の自動運転制御装置であって、
前記車両のドライバーが操舵のために操作するハンドルに設けられた生体センサを用いて、前記ドライバーが前記ハンドルに触れていることを検出する接触確認部をさらに備える、
自動運転制御装置。

【請求項 8】

請求項 1 ～ 7 のいずれか 1 項に記載の自動運転制御装置であって、
前記車両の運転モードを、高度自動化モード、及び、実行する前記自動制御機能の種類が前記高度自動化モードよりも少ないか若しくはゼロである基本モード、の何れか一方に設定するように構成された運転モード設定部と、
前記運転モードが前記高度自動化モードに設定されている間に、前記車両が備えるランプを点灯させるランプ点灯部と、
をさらに備える、
自動運転制御装置。

30

【請求項 9】

請求項 1 ～ 8 のいずれか 1 項に記載の自動運転制御装置であって、
危険区間、工事が行われている区間、又は事故現場に近い区間に関する情報を取得する区間情報取得部をさらに備える、
自動運転制御装置。

40

【請求項 10】

請求項 1 ～ 9 のいずれか 1 項に記載の自動運転制御装置であって、
前記周囲情報は、インフラに関するインフラ情報、又は、走行規制に関する規制情報を含む、
自動運転制御装置。

【請求項 11】

請求項 1 ～ 10 のいずれか 1 項に記載の自動運転制御装置であって、
前記車両の運転モードを、高度自動化モード、及び、実行する前記自動制御機能の種類が

50

前記高度自動化モードよりも少ないか若しくはゼロである基本モード、の何れか一方に設定するように構成された運転モード設定部と、

前記車両のドライバーがハンドルを握っていて且つブレーキペダルを踏んでいるか否かを判断するドように構成されたドライバー判断部と、

をさらに備え、

前記運転モード設定部が前記運転モードを前記基本モードから前記高度自動化モードに切り替えるためには、前記ドライバーが前記ハンドルを握っていて且つ前記ブレーキペダルを踏んでいると前記ドライバー判断部が判断することが必要である、

自動運転制御装置。

【請求項 1 2】

請求項 1 ~ 1 1 のいずれか 1 項に記載の自動運転制御装置であって、

前記車両の運転モードを、高度自動化モード、及び、実行する前記自動制御機能の種類が前記高度自動化モードよりも少ないか若しくはゼロである基本モード、の何れか一方に設定するように構成された運転モード設定部と、

前記高度自動化モードが設定されているときに、前記車両のドライバーによる確認動作が行われたか否かを判断するドように構成された確認動作判断部と、

をさらに備え、

前記運転モード設定部は、前記確認動作が行われたと前記確認動作判断部が判断した場合、前記高度自動化モードを継続する、

自動運転制御装置。

【請求項 1 3】

請求項 1 ~ 1 2 のいずれか 1 項に記載の自動運転制御装置を備える車両。

10

20

30

40

50