

【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3区分

【発行日】令和4年6月21日(2022.6.21)

【公開番号】特開2022-32109(P2022-32109A)

【公開日】令和4年2月25日(2022.2.25)

【年通号数】公開公報(特許)2022-034

【出願番号】特願2020-135606(P2020-135606)

【国際特許分類】

G 08 G 1/16(2006.01)

10

B 60 W 30/095(2012.01)

B 60 W 30/09(2012.01)

【F I】

G 08 G 1/16 C

B 60 W 30/095

B 60 W 30/09

【手続補正書】

【提出日】令和4年6月10日(2022.6.10)

20

【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】

衝突判定装置(100)であって、

衝突の有無の判定対象となる対象物体の姿勢および移動特性を取得する取得部(103)と、

取得した前記姿勢および前記移動特性を用いて、前記移動特性の信頼度を決定する信頼度決定部(101)と、を備え、

前記移動特性には、前記対象物体の速度が含まれており、

前記信頼度決定部は、前記対象物体の現在位置における前記速度の方向と、前記姿勢を用いて定められる前記対象物体の現在方向との間の角度差が予め定められた判定値よりも大きい場合に、前記信頼度は低いと決定する、衝突判定装置。

【請求項2】

衝突判定装置(100)であって、

衝突の有無の判定対象となる対象物体の姿勢および移動特性を取得する取得部(103)と、

取得した前記姿勢および前記移動特性を用いて、前記移動特性の信頼度を決定する信頼度決定部(101)と、を備え、

前記移動特性には、前記対象物体の移動軌跡が含まれており、

前記信頼度決定部は、前記対象物体の現在位置における前記移動軌跡の接線の方向と、前記姿勢を用いて定められる前記対象物体の現在方向との角度差が予め定められた判定値よりも大きい場合に、前記信頼度は低いと決定する、衝突判定装置。

【請求項3】

衝突判定装置において、

複数の異なる種類の検出器から取得した検出結果を用いて、衝突の有無の判定対象となる対象物体の移動特性を取得する取得部と、

前記移動特性の信頼度を決定する信頼度決定部であって、前記移動特性に含まれる各前記

40

50

検出器に対応する前記対象物体の速度の差が予め定められた速度の差よりも大きい場合に、前記信頼度は低いと決定する信頼度決定部と、を備える衝突判定装置。

【請求項 4】

請求項 1 から請求項 3 のいずれか一項に記載の衝突判定装置において、前記信頼度決定部は、前記対象物体の種別が予め定められた種別である特定対象物体の場合には、前記信頼度を決定しない、衝突判定装置。

【請求項 5】

請求項 1 から 4 のいずれか一項に記載の衝突判定装置はさらに、前記対象物体との衝突の有無を判定する判定部 (101) であって、前記信頼度が低いと決定された場合には、車両の衝突回避支援を実行する衝突回避支援実行部 (30) による衝突回避支援のレベルを低減させる判定部を備える、衝突判定装置。

10

【請求項 6】

衝突回避システム (10) であって、請求項 5 に記載の衝突判定装置 (100) と、前記衝突回避支援実行部 (30) と、を備える、衝突回避システム。

【請求項 7】

衝突判定方法であって、衝突の有無の判定対象となる対象物体の姿勢および前記対象物体の速度を含む移動特性を取得し、取得した前記姿勢および前記移動特性を用いて、前記移動特性の信頼度を決定することであって、前記対象物体の現在位置における前記速度の方向と、前記姿勢を用いて定められる前記対象物体の現在方向との間の角度差が予め定められた判定値よりも大きい場合に、前記信頼度は低いと決定すること、を備える衝突判定方法。

20

【請求項 8】

衝突判定方法であって、衝突の有無の判定対象となる対象物体の姿勢および前記対象物体の移動軌跡を含む移動特性を取得し、

取得した前記姿勢および前記移動特性を用いて、前記移動特性の信頼度を決定することであって、前記対象物体の現在位置における前記移動軌跡の接線の方向と、前記姿勢を用いて定められる前記対象物体の現在方向との角度差が予め定められた判定値よりも大きい場合に、前記信頼度は低いと決定すること、を備える衝突判定方法。

30

【請求項 9】

衝突判定方法であって、複数の異なる種類の検出器から取得した検出結果を用いて、衝突の有無の判定対象となる対象物体の移動特性を取得し、前記移動特性に含まれる各前記検出器に対応する前記対象物体の速度の差が予め定められた速度の差よりも大きい場合に、前記移動特性の信頼度は低いと決定すること、を備える衝突判定方法。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

40

【補正対象項目名】0007

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0007】

第 1 の態様は、衝突判定装置を提供する。第 1 の態様に係る衝突判定装置は、衝突の有無の判定対象となる対象物体の姿勢および移動特性を取得する取得部と、取得した前記姿勢および前記移動特性を用いて、前記移動軌跡の信頼度を決定する信頼度決定部と、を備え、前記移動特性には、前記対象物体の速度が含まれてあり、前記信頼度決定部は、前記対象物体の現在位置における前記速度の方向と、前記姿勢を用いて定められる前記対象物体の現在方向との間の角度差が予め定められた判定値よりも大きい場合に、前記信頼度は低

50

いと決定する。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0011

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0011】

第3の態様は、衝突判定方法を提供する。第3の態様に係る衝突判定方法は、衝突の有無の判定対象となる対象物体の姿勢および前記対象物体の速度を含む移動特性を取得し、取得した前記姿勢および前記移動特性を用いて、前記移動特性の信頼度を決定することであって、前記対象物体の現在位置における前記速度の方向と、前記姿勢を用いて定められる前記対象物体の現在方向との間の角度差が予め定められた判定値よりも大きい場合に、前記信頼度は低いと決定する。

10

20

30

40

50