

【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 7 年 7 月 1 日 (2025.7.1)

【国際公開番号】 WO2024/075154
【出願番号】 特願 2024-555478 (P2024-555478)
【国際特許分類】

B 6 0 W 50/06 (2006.01)
B 6 0 W 30/08 (2012.01)
B 6 0 W 40/08 (2012.01)
B 6 0 W 40/04 (2006.01)
B 6 0 W 40/12 (2012.01)
B 6 0 W 30/14 (2006.01)
B 6 0 T 7/12 (2006.01)

10

【F I】

B 6 0 W 50/06
B 6 0 W 30/08
B 6 0 W 40/08
B 6 0 W 40/04
B 6 0 W 40/12
B 6 0 W 30/14
B 6 0 T 7/12

20

B

【手続補正書】
【提出日】 令和 5 年 8 月 25 日 (2023.8.25)
【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】

30

【請求項 1】

コントローラによって実行される走行支援方法であって、
前記コントローラは、
自車両が、予め設定された設定車速で走行するように前記自車両を自律的に走行させる
走行制御を実行し、
前記自車両の走行経路上に位置する停止線に停止候補位置を設定し、
前記自車両が前記停止候補位置手前で停止するために前記自車両を自律的に減速させる
減速制御を実行し、
前記走行制御中、又は、前記減速制御中に、前記自車両の運転者によるアクセル操作が
あった場合には、前記自車両が前記設定車速で前記停止候補位置を通過するように前記自
車両の走行を自律制御する走行支援方法。

40

【請求項 2】

前記コントローラは、前記自車両が前記停止候補位置手前で停止するために減速してい
る場合、又は、前記自車両が前記停止候補位置から所定範囲内に位置する場合に、前記ア
クセル操作があったとき、前記自車両が前記設定車速で前記停止候補位置を通過するよう
に前記自車両の走行を自律制御する請求項 1 に記載の走行支援方法。

【請求項 3】

前記コントローラは、前記自車両を加速させるための前記運転者によるアクセルペダル
の踏み込み量よりも少ない前記アクセルペダルの踏み込み量の前記アクセル操作があった

50

場合に、前記自車両が前記設定車速で前記停止候補位置を通過するように前記自車両の走行を自律制御する請求項 1 又は 2 に記載の走行支援方法。

【請求項 4】

前記コントローラは、前記自車両を加速させるための前記運転者によるアクセルペダルの踏み込み時間よりも少ない前記アクセルペダルの踏み込み時間の前記アクセル操作があった場合に、前記自車両が前記設定車速で前記停止候補位置を通過するように前記自車両の走行を自律制御する請求項 1～3 のいずれか一項に記載の走行支援方法。

【請求項 5】

前記コントローラは、

前記自車両が前記停止候補位置手前で停止するために減速をしている時以外のタイミングで前記アクセル操作があった場合には、アクセルペダルの踏み込み量に応じて、前記自車両を加速させる請求項 1～4 のいずれか一項に記載の走行支援方法。

【請求項 6】

前記コントローラは、前記走行経路上に位置する複数の前記停止線がある場合、前記アクセル操作があったときには、前記自車両に最も近い位置にある前記停止線に対する前記停止候補位置の設定を解除して、前記自車両が前記設定車速で前記停止候補位置を通過するように前記自車両の走行を自律制御し、又は、前記自車両に最も近い位置にある前記停止線に対する前記停止候補位置を設定した状態で、前記自車両が前記設定車速で前記停止候補位置を通過するように前記自車両の走行を自律制御する請求項 1～5 のいずれか一項に記載の走行支援方法。

【請求項 7】

前記コントローラは、

前記停止候補位置の設定を解除した後、前記運転者によるブレーキ操作があった場合には、前記停止線に前記停止候補位置を再設定し、前記減速制御を再開する請求項 1～6 のいずれか一項に記載の走行支援方法。

【請求項 8】

前記停止線は、仮想の停止線を含む請求項 1～7 のいずれか一項に記載の走行支援方法。

【請求項 9】

前記コントローラは、前記停止候補位置の設定を解除している間、前記停止候補位置の設定が解除されている状態であることを示す設定解除情報を前記運転者に通知する請求項 1～8 のいずれか一項に記載の走行支援方法。

【請求項 10】

前記コントローラは、

前記減速制御を開始する前には、前記走行制御を実行し、

前記減速制御を開始した後に、前記アクセル操作があった場合には、前記自車両が前記設定車速で前記停止候補位置を通過するように前記自車両の走行を自律制御し、

前記減速制御を開始する前に、前記アクセル操作があった場合には、前記自車両が前記設定車速による走行を継続するように前記自車両の走行を自律制御する請求項 1～9 のいずれか一項に記載の走行支援方法。

【請求項 11】

コントローラを備える走行支援装置であって、

前記コントローラは、

自車両が、予め設定された設定車速で走行するように前記自車両を自律的に走行させる走行制御を実行し、

前記自車両の走行経路上に位置する停止線に停止候補位置を設定し、

前記自車両が前記停止候補位置手前で停止するために前記自車両を自律的に減速させる減速制御を実行し、

前記走行制御中、又は、前記減速制御中に、前記自車両の運転者によるアクセル操作があった場合には、前記自車両が前記設定車速で前記停止候補位置を通過するように前記自

10

20

30

40

50

車両の走行を自律制御する走行支援装置。

10

20

30

40

50