

【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】平成18年11月9日(2006.11.9)

【公開番号】特開2000-98026(P2000-98026A)  
 【公開日】平成12年4月7日(2000.4.7)  
 【出願番号】特願平11-271234  
 【国際特許分類】

**G 0 1 S 7/40 (2006.01)**

**G 0 1 S 13/93 (2006.01)**

【F I】

G 0 1 S 7/40 C

G 0 1 S 13/93 Z

【手続補正書】

【提出日】平成18年9月20日(2006.9.20)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】請求項1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項1】 a) アンテナ照準の較正に使用される較正目標を選択するステップと、  
 b) 目標距離および方位角の最初の測定値を第1の時刻において得るステップと、  
 c) 目標距離および方位角のその後の測定値を第2の時刻において得るステップと、  
 d) 最初の目標距離測定値および方位角測定値およびその後の目標距離測定値および方位角測定値を用いて照準ずれ角を計算するステップと、  
 e) 前記アンテナ照準を較正して、ステップ(d)で計算された照準ずれ角を補償するステップと、  
 を有する、レーダ装置においてレーダ・アンテナの照準を較正する方法。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】請求項4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項4】 a) アンテナ照準の較正に使用される較正目標を選択するステップと、  
 b) 選択された較正目標の距離および方位角の最初の測定値を第1の時刻において得るステップと、  
 c) 選択された較正目標の距離および方位角のその後の測定値を第1の時刻の後の引き続く時刻において得るステップと、  
 d) 最初の目標距離測定値および方位角測定値およびその後の目標距離測定値および方位角測定値を用いて照準ずれ角を計算するステップと、  
 e) 前記アンテナ照準を較正して、ステップ(d)で計算された照準ずれ角を補償するステップと、  
 を有する、レーダ装置においてレーダ・アンテナの照準を較正する方法。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】請求項7

【補正方法】変更

## 【補正の内容】

【請求項7】 道路上を既知の進行方位を持って進行しているホスト車両に配置されている車両レーダ装置においてレーダ・アンテナの照準を較正する方法であって、

a) アンテナ照準の較正に使用される、ホスト車両の進行方位にほぼ整列させられている目標車両としての資格を与えられた較正目標車両を選択するステップと、

b) 較正目標方位角の最初の測定値を第1の時刻において得るステップと、

c) 較正目標方位角のその後の測定値を第2の時刻において得るステップと、

d) 最初の較正目標方位角測定値およびその後の較正目標方位角測定値を基にして照準ずれ角を計算するステップと、

e) 前記アンテナ照準を較正して、ステップ(d)で計算された照準ずれ角を補償するステップと、

を有する、車両レーダ装置においてレーダ・アンテナの照準を較正する方法。

## 【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】請求項9

【補正方法】変更

## 【補正の内容】

【請求項9】 道路上を既知の進行方位を持って進行しているホスト車両に配置されている車両レーダ装置においてレーダ・アンテナの照準を較正する方法であって、

a) アンテナ照準の較正に使用される、ホスト車両の進行方位にほぼ整列させられている目標車両としての資格を与えられた較正目標車両を選択するステップと、

b) 較正目標方位角の最初の測定値を第1の時刻において得るステップと、

c) 較正目標方位角のその後の測定値を第1の時刻の後の引き続く時刻において得るステップと、

d) 最初の較正目標方位角測定値およびその後の較正目標方位角測定値を基にして照準ずれ角を見積もるステップと、

e) 前記アンテナ照準を較正して、ステップ(d)で見積もられた照準ずれ角を補償するステップと、

## 【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】請求項13

【補正方法】変更

## 【補正の内容】

【請求項13】 a) アンテナ照準の較正に使用される較正目標を選択する手段と、

b) 前記選択する手段に応答して、目標距離および方位角の最初の測定値を第1の時刻において得る手段と、

c) 前記選択する手段に応答して、目標距離および方位角のその後の測定値を第1の時刻の後の引き続く時刻において得る手段と、

d) 前記得る手段に応答して、最初の目標距離測定値および方位角測定値およびその後の目標距離測定値および方位角測定値を用いて照準ずれ角を計算する手段と、

e) 前記アンテナ照準を較正して、計算された照準ずれ角を補償する手段と、

を有する、レーダ装置においてレーダ・アンテナの照準を較正する装置。

## 【手続補正6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】請求項14

【補正方法】変更

## 【補正の内容】

【請求項14】 道路上を既知の進行方位を持って進行しているホスト車両に配置されている車両レーダ装置においてレーダ・アンテナの照準を較正する装置であって、

a) アンテナ照準の較正に使用される、ホスト車両の進行方位にほぼ整列させられてい

る、所定の基準を満足する校正目標を選択する手段と、

b) 前記選択する手段に応答して、校正目標方位角の最初の測定値を第1の時刻において得る手段と、

c) 前記選択する手段に応答して、校正目標方位角のその後の測定値を第1の時刻の後の引き続く時刻において得る手段と、

d) 前記得る手段に応答して、最初の校正目標方位角測定値およびその後の校正目標方位角測定値を基にして照準ずれ角を見積もる手段と、

e) 前記アンテナ照準を校正して、見積もられた照準ずれ角を補償する手段と、  
を有する、車両レーダ装置においてレーダ・アンテナの照準を校正する装置。

【手続補正7】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】請求項15

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項15】汎用コンピュータ装置上で実行でき、レーダ装置においてレーダ・アンテナの照準を校正できるコンピュータ・プログラムであって、

a) アンテナ照準の校正に使用される校正目標を選択するための第1の命令セットと、

b) 校正目標の距離および方位角の最初の測定値を第1の時刻に得るための第2の命令セットと、

c) 校正目標の距離および方位角の以後の測定値を第1の時刻の後の引き続く時刻に得るための第3の命令セットと、

d) 最初の目標距離と方位角との測定値およびその後の目標距離と方位角との測定値を用いて照準ずれ角を計算するための第4の命令セットと、

e) 前記アンテナ照準を校正して、計算された照準ずれ角を補償するための第5の命令セットと、

をコンピュータに実行させるコンピュータ・プログラムを記録した記録媒体。

【手続補正8】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】請求項16

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項16】ホスト車両に配置されている車両レーダ装置におけるレーダ・アンテナにより検出された目標から目標方位角測定値を得ることができ、かつ、個別の目標方位角の組に関連し、かつそれらの組に対応する複数の柱を有する方位角ヒストグラムを保持する、前記車両レーダ装置の照準を構成する方法であって、

a) 零度目標方位角と関する柱が所定の最大ヒストグラムカウントにセットされることを除き、各方位角柱が零にセットされるように方位ヒストグラムを初期化するステップと、

b) 目標データを受け、目標方位角測定値を得るステップと、

c) ステップ(b)で得られた方位角測定値を修正するステップと、

d) 前記方位角測定値が所定の基準を満足するならば、修正された方位角測定値に対応する目標方位角柱にカウントを加算するステップと、

e) 前記ヒストグラムが所定の最大数のカウントを含んでいるかどうかを判定するステップと、

f) 前記ヒストグラムが所定の最大数のカウントを含んでいなければステップ(b)へ戻り、さもなければ、最大数のカウントを有する方位角柱からアンテナ照準ずれ角を決定するステップと、

g) ステップ(f)で決定された照準ずれ角を用いてアンテナ照準を校正するステップと、

を有する、車両レーダ装置におけるレーダ・アンテナの照準を校正する方法。

