

【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】平成24年11月1日 (2012.11.1)

【公開番号】特開2011-76527(P2011-76527A)

【公開日】平成23年4月14日 (2011.4.14)

【年通号数】公開・登録公報2011-015

【出願番号】特願2009-229529(P2009-229529)

【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

B 6 0 R 21/00 (2006.01)

【 F I 】

G 0 8 G 1/16 C

B 6 0 R 21/00 6 2 4 B

B 6 0 R 21/00 6 2 6 A

【手続補正書】

【提出日】平成24年9月18日 (2012.9.18)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 3 8 】

また、互いに近い速度で移動しているかどうかを調べるのに、この実施形態では、物体が自車両 A の進行経路に到達するまでの到達時間 T T C R を用いる。自車両 A の進行経路（この実施形態では、x 軸）までの移動物体の距離は、該移動物体の y 座標値 P y で表されるので、以下の式（2 i）および（2 j）に示すように、物体 i および物体 j の到達時間 T T C R をそれぞれ算出することができる。両者の到達時間 T T C R の差 T T C R は、式（2）に示すように算出される。

【数 2】

$$TTCR(i) = \frac{Py(i)}{V(i)} \quad \text{式 (2 i)}$$

$$TTCR(j) = \frac{Py(j)}{V(j)} \quad \text{式 (2 j)}$$

$$\Delta TTCR(ij) = \left| \frac{Py(i)}{V(i)} - \frac{Py(j)}{V(j)} \right| \quad \text{式 (2)}$$