

【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 3 年 3 月 4 日 (2021.3.4)

【公開番号】特開 2020-119477 (P2020-119477A)
 【公開日】令和 2 年 8 月 6 日 (2020.8.6)
 【年通号数】公開・登録公報 2020-031
 【出願番号】特願 2019-12645 (P2019-12645)
 【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

G 0 6 T 7/00 (2017.01)

【F I】

G 0 8 G 1/16 C

G 0 6 T 7/00 6 5 0 A

【手続補正書】
 【提出日】令和 3 年 1 月 19 日 (2021.1.19)
 【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】

周辺センサ (120) を有する車両 (10) に搭載される道路認識装置 (110) であって、

前記周辺センサによって検出した路側物の形状と、他車両の移動履歴との少なくとも一つ以上を周辺情報として認識する周辺環境認識部 (111) と、

前記周辺情報の信頼度を設定する信頼度設定部 (112) と、

前記信頼度の高い周辺情報を優先的に用いて前記車両の走行している自車線の基準線を求める基準線設定部 (113) と、

前記基準線を出力する出力部 (114) と、を備え、

前記信頼度設定部は、

前記車両の方向指示器 (250) が作動している場合に、前記方向指示器が示す方向と逆方向側の周辺情報の信頼度を低く設定し、

前記方向指示器が作動している場合であって、かつ、前記車両が車線変更不可区間を走行している場合に、少なくとも前記路側物の形状と前記他車両の移動履歴とのいずれかを含む周辺情報の信頼度を低く設定する、道路認識装置。

【請求項 2】

請求項 1 に記載の道路認識装置であって、

前記基準線設定部は、自車線の基準線を用いて前記車両の隣車線の基準線を求める、道路認識装置。

【請求項 3】

請求項 2 に記載の道路認識装置であって、

前記基準線設定部は、前記車両が車線変更不可区間を走行している場合に、前記隣車線の基準線を求めない、道路認識装置。

【請求項 4】

請求項 1 から請求項 3 までのいずれか一項に記載の道路認識装置であって、

前記信頼度設定部は、前記方向指示器が作動している場合であって、かつ、合流地点を検出した場合に、前記方向指示器が示す方向と逆方向側の周辺情報の信頼度を低く設定す

る、道路認識装置。

【請求項 5】

周辺センサを有する車両に搭載される道路認識装置であって、
前記周辺センサによって検出した道路の区画線の形状と、路側物の形状と、他車両の移動履歴との少なくとも一つ以上を周辺情報として認識する周辺環境認識部と、
前記周辺情報の信頼度を設定する信頼度設定部と、
前記信頼度の高い周辺情報を優先的に用いて前記車両の走行している自車線の基準線を求める基準線設定部と、
前記基準線を出力する出力部と、を備え、
前記信頼度設定部は、前記車両の方向指示器が作動している場合に、前記方向指示器が示す方向と逆方向側の周辺情報の信頼度を低く設定し、
前記基準線設定部は、自車線の基準線を用いて前記車両の隣車線の基準線を求める、道路認識装置。

【請求項 6】

周辺センサを有する車両に搭載される道路認識装置であって、
前記周辺センサによって検出した道路の区画線の形状と、路側物の形状と、他車両の移動履歴との少なくとも一つ以上を周辺情報として認識する周辺環境認識部と、
前記周辺情報の信頼度を設定する信頼度設定部と、
前記信頼度の高い周辺情報を優先的に用いて前記車両の走行している自車線の基準線を求める基準線設定部と、
前記基準線を出力する出力部と、を備え、
前記信頼度設定部は、
前記車両の方向指示器が作動している場合に、前記方向指示器が示す方向と逆方向側の周辺情報の信頼度を低く設定し、
前記方向指示器が作動している場合であって、かつ、合流地点を検出した場合に、前記方向指示器が示す方向と逆方向側の周辺情報の信頼度を低く設定する、道路認識装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0005

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0005】

本開示は、上述の課題を解決するためになされたものであり、以下の形態として実現することが可能である。本開示の第 1 の形態によれば、周辺センサ（120）を有する車両（10）に搭載される道路認識装置（110）が提供される。この道路認識装置は、前記周辺センサによって検出した路側物の形状と、他車両の移動履歴との少なくとも一つ以上を周辺情報として認識する周辺環境認識部（111）と、前記周辺情報の信頼度を設定する信頼度設定部（112）と、前記信頼度の高い周辺情報を優先的に用いて前記車両の走行している自車線の基準線を求める基準線設定部（113）と、前記基準線を出力する出力部（114）と、を備え、前記信頼度設定部は、前記車両の方向指示器（250）が作動している場合に、前記方向指示器が示す方向と逆方向側の周辺情報の信頼度を低く設定し、前記方向指示器が作動している場合であって、かつ、前記車両が車線変更不可区間を走行している場合に、少なくとも前記路側物の形状と前記他車両の移動履歴とのいずれかを含む周辺情報の信頼度を低く設定する。

本開示の第 2 の形態によれば、周辺センサを有する車両に搭載される道路認識装置が提供される。この道路認識装置は、前記周辺センサによって検出した道路の区画線の形状と、路側物の形状と、他車両の移動履歴との少なくとも一つ以上を周辺情報として認識する周辺環境認識部と、前記周辺情報の信頼度を設定する信頼度設定部と、前記信頼度の高い周辺情報を優先的に用いて前記車両の走行している自車線の基準線を求める基準線設定部と、前記基準線を出力する出力部と、を備え、前記信頼度設定部は、前記車両の方向指示器

が作動している場合に、前記方向指示器が示す方向と逆方向側の周辺情報の信頼度を低く設定し、前記基準線設定部は、自車線の基準線を用いて前記車両の隣車線の基準線を求める。

本開示の第３の形態によれば、周辺センサを有する車両に搭載される道路認識装置が提供される。この道路認識装置は、前記周辺センサによって検出した道路の区画線の形状と、路側物の形状と、他車両の移動履歴との少なくとも一つ以上を周辺情報として認識する周辺環境認識部と、前記周辺情報の信頼度を設定する信頼度設定部と、前記信頼度の高い周辺情報を優先的に用いて前記車両の走行している自車線の基準線を求める基準線設定部と、前記基準線を出力する出力部と、を備え、前記信頼度設定部は、前記車両の方向指示器が作動している場合に、前記方向指示器が示す方向と逆方向側の周辺情報の信頼度を低く設定し、前記方向指示器が作動している場合であって、かつ、合流地点を検出した場合に、前記方向指示器が示す方向と逆方向側の周辺情報の信頼度を低く設定する。また、本開示は、以下の形態としても実現できる。