

【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6年1月30日(2024.1.30)

【国際公開番号】WO2023/053165
【出願番号】特願2023-550756(P2023-550756)
【国際特許分類】
B60W30/09(2012.01)
G08G1/16(2006.01)
【FI】
B60W30/09
G08G1/16 C

10

【手続補正書】
【提出日】令和5年10月18日(2023.10.18)
【手続補正1】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0057
【補正方法】変更
【補正の内容】
【0057】

20

次いで、運転条件設定部67は、運転条件として設定した操舵角速度 ω_e 及び加速度 α_e の情報を車両制御装置41へ送信する(ステップS23)。操舵角速度 ω_e 及び加速度 α_e の情報を受信した車両制御装置41は、操舵角速度 ω_e 及び加速度 α_e を目標値として自車両1の自動運転制御を実行する。これにより、他車両90に対する自車両1の衝突リスクを低減することができる。

【手続補正2】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0070
【補正方法】変更
【補正の内容】
【0070】

30

$$\text{リスク}r_2 = (1/D) \times (Ps) \times (Pa) + (Q) \quad \dots (3)$$

r_2 :それぞれの時刻でのリスク
D:他車両90と自車両1との距離
Ps:他車両90の操舵角速度 ω_o の確率
Pa:他車両90の加速度 α_o の確率
Q:他車両90に対する自車両1の衝突位置リスク

【手続補正3】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0072
【補正方法】変更
【補正の内容】
【0072】

40

図11は、衝突位置リスクを考慮して所定時刻でのリスク r_2 を算出する例を示す説明図である。図11は、図7に示す1秒後の自車両1及び他車両90の位置に、自車両1及び他車両90の向きと、自車両1の乗員の情報及び衝突位置リスクとをそれぞれ表したものである。図11に示した例では、自車両1には運転席に座るドライバDrと、後部座席右側に座る乳児Bが乗っている。このため、乳児Bに近い自車両1の左後部の衝突位置リスクが100(点)に設定され、左前部及び右後部の衝突位置リスクが10(点)に設定

50

され、前部の衝突位置リスクが 1（点）に設定されている。このため、他車両 90 に対する自車両 1 の衝突位置が左後部となり得る自車両 1 の運転条件のリスク r_2 が高くなる。ただし、衝突位置リスクの設定は、図 11 に示した例に限定されない。

【手続補正 4】

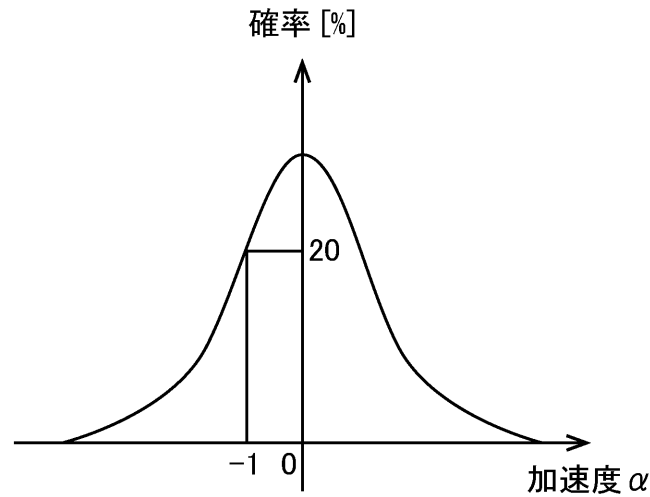
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 9】



10

20

【手続補正 5】

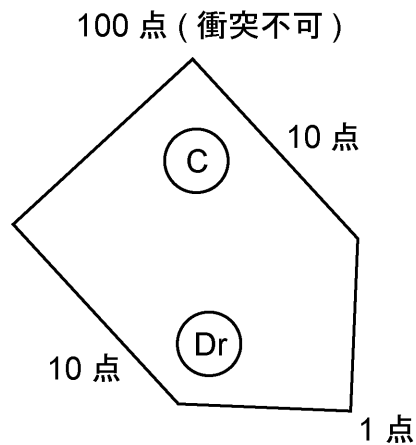
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 11

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 11】



30

40

50