

【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3年6月10日(2021.6.10)

【公開番号】特開2021-62696(P2021-62696A)

【公開日】令和3年4月22日(2021.4.22)

【年通号数】公開・登録公報2021-019

【出願番号】特願2019-187679(P2019-187679)

【国際特許分類】

B 6 0 W 30/10 (2006.01)

B 6 0 W 40/04 (2006.01)

B 6 0 W 50/10 (2012.01)

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

B 6 2 D 6/00 (2006.01)

B 6 2 D 101/00 (2006.01)

B 6 2 D 103/00 (2006.01)

B 6 2 D 111/00 (2006.01)

B 6 2 D 113/00 (2006.01)

B 6 2 D 137/00 (2006.01)

【F I】

B 6 0 W 30/10 Z Y W

B 6 0 W 40/04

B 6 0 W 50/10

G 0 8 G 1/16 C

B 6 2 D 6/00

B 6 2 D 101:00

B 6 2 D 103:00

B 6 2 D 111:00

B 6 2 D 113:00

B 6 2 D 137:00

【手続補正書】

【提出日】令和3年4月8日(2021.4.8)

【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】

自車両の周辺状況を認識する認識部と、

前記認識部により認識された周辺状況または地図情報に基づいて、前記自車両の操舵または速度のうち一方または双方を制御する運転制御部と、を備え、

前記運転制御部は、前記自車両が走行する自車走行車線から前記自車走行車線に隣接する隣接車線に前記自車両を車線変更させる車線変更制御部を備え、

前記車線変更制御部は、前記自車両の乗員による車線変更の意図が受け付けられた場合に前記運転制御部によって前記自車両を車線変更させる第1動作と、前記認識部による認識結果に基づいて前記運転制御部が車線変更を計画して前記自車両を車線変更させる第2動作とを有し、

前記第1動作の実行時に車線変更させることを中止した場合、前記自車走行車線の走行

を継続させると共に、車線変更させることを中止した第1時点から距離または時間を含む第1期間内の前記第2動作による車線変更を禁止する、

車両制御装置。

【請求項2】

前記運転制御部は、前記自車両から見て、前記車線変更を中止した隣接車線とは異なる方向の別の車線へ車線変更を行う場合に、前記中止した隣接車線に車線変更する場合に比して、前記第1期間を短くする、

請求項1に記載の車両制御装置。

【請求項3】

前記運転制御部は、車線変更を中止した隣接車線とは異なる別の車線へ車線変更を行う場合に、前記第2動作による車線変更を禁止しない、

請求項1に記載の車両制御装置。

【請求項4】

前記運転制御部は、前記隣接車線に車線変更させる理由が、目的地への誘導である場合に、他の理由に比して前記第1期間を短くする、

請求項1から3のうち何れか1項に記載の車両制御装置。

【請求項5】

前記運転制御部は、前記第1動作によって、前記自車両の前記自車走行車線から前記隣接車線への車線変更を完了した場合、完了時から前記第1期間よりも短い第2期間内の前記第2動作による車線変更を禁止する、

請求項1から4のうち何れか1項に記載の車両制御装置。

【請求項6】

前記運転制御部は、前記第1動作によって、前記自車両の前記自車走行車線から前記隣接車線への車線変更を完了した場合、完了時から前記第1期間よりも短い第2期間内の前記第2動作の禁止に加えて、前記第1動作も禁止する、

請求項5に記載の車両制御装置。

【請求項7】

前記乗員の車線変更の意図を受け付けるを更に備え、

前記運転制御部は、前記自車両の乗員が車線変更を計画し、前記により前記車線変更の意図が受け付けられた場合に、前記第1動作の車線変更を実行する、

請求項1から6のうち何れか1項に記載の車両制御装置。

【請求項8】

前記第2動作は、前記自車両に前記自車走行車線から前記隣接車線へ車線変更させることが可能であるか否かを判定する処理を含む、

請求項1から7のうち何れか1項に記載の車両制御装置。

【請求項9】

前記第2動作は、前記運転制御部が前記自車両の車線変更を計画した後、前記自車両の乗員による車線変更の開始指示が受け付けられた場合に前記車線変更を実行する動作と、前記運転制御部が前記自車両の車線変更を計画した後、前記自車両の乗員による指示を受け付けずに前記車線変更を実行する動作とを含む、

請求項1から8のうち何れか1項に記載の車両制御装置。

【請求項10】

前記運転制御部は、車線変更させることを中止した理由に基づいて、前記第1期間を変更する、

請求項1から9のうち何れか1項に記載の車両制御装置。

【請求項11】

前記運転制御部は、車線変更させることを中止した場合に、車線変更を中止した理由を前記乗員に報知する報知制御部を更に備える、

請求項1から10のうち何れか1項に記載の車両制御装置。

【請求項 1 2】

前記報知制御部は、前記第2動作により車線変更させることを禁止する時間が経過した場合に、前記第2動作による車線変更が可能になったことを前記乗員に報知する、

請求項1_1に記載の車両制御装置。

【請求項 1 3】

車載コンピュータが、
自車両の周辺状況を認識し、

認識された前記周辺状況または地図情報に基づいて、運転制御部によって前記自車両の操舵または速度のうち一方または双方を制御し、

前記自車両が走行する自車走行車線から前記自車走行車線に隣接する隣接車線に前記自車両を車線変更させ、

前記車線変更させる制御は、前記自車両の乗員による車線変更の意図が受け付けられた場合に前記運転制御部によって前記自車両を車線変更させる第1動作と、前記周辺状況の認識結果に基づいて前記運転制御部が車線変更を計画して前記自車両を車線変更させる第2動作とを有し、

前記第1動作の実行時に車線変更させることを中止した場合、前記自車走行車線の走行を継続させると共に、車線変更させることを中止した第1時点から距離または時間を含む第1期間内の前記第2動作による車線変更を禁止する、

車両制御方法。

【請求項 1 4】

車載コンピュータに、
自車両の周辺状況を認識させ、

認識された前記周辺状況または地図情報に基づいて、運転制御部によって前記自車両の操舵または速度のうち一方または双方を制御させ、

前記自車両が走行する自車走行車線から前記自車走行車線に隣接する隣接車線に前記自車両を車線変更させ、

前記車線変更させる制御は、前記自車両の乗員による車線変更の意図が受け付けられた場合に前記運転制御部によって前記自車両を車線変更させる第1動作と、前記周辺状況の認識結果に基づいて前記運転制御部が車線変更を計画して前記自車両を車線変更させる第2動作とを有し、

前記第1動作の実行時に車線変更させることを中止した場合、前記自車走行車線の走行を継続させると共に、車線変更させることを中止した第1時点から距離または時間を含む第1期間内の前記第2動作による車線変更を禁止させる、

プログラム。