

【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入力インターフェースを更に備え、

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、前記入力インターフェース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。