

【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 7 年 2 月 17 日(2025.2.17)

【公開番号】特開 2023-141558(P2023-141558A)  
【公開日】令和 5 年 10 月 5 日(2023.10.5)  
【年通号数】公開公報(特許)2023-188  
【出願番号】特願 2022-47939(P2022-47939)  
【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16(2006.01)

10

B 6 0 W 30/09(2012.01)

【F I】

G 0 8 G 1/16 A

B 6 0 W 30/09

【手続補正書】

【提出日】令和 7 年 2 月 6 日(2025.2.6)

【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

20

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

車両の運転を支援する運転支援システムにおいて、  
一つ又は複数のプロセッサと、前記一つ又は複数のプロセッサと通信可能に設けられた一つ又は複数のメモリと、を備え、  
前記一つ又は複数のプロセッサは、  
少なくとも支援対象車両の物体認識システム以外の物体認識システムを含む複数の物体認識システムによる認識結果に基づいて特定された、前記支援対象車両から見た死角領域における通行者の有無の情報を取得し、  
少なくとも、同一の前記通行者を認識した前記物体認識システムの数に基づいて前記通行者の有無の認識結果の確定度を算出し、  
算出した前記確定度に応じて前記支援対象車両と前記通行者との衝突のリスクを低減する処理を行う、運転支援システム。

30

【請求項 2】

前記プロセッサは、  
前記同一の通行者を検出した前記物体認識システムの数が多いほど当該通行者が存在する認識結果の確定度を高くし、  
当該通行者を特定した時刻以降、当該通行者と前記支援対象車両との衝突のリスクがないと判定されるまでの間、当該通行者が存在する認識結果の確定度を保持して前記衝突のリスクを低減する処理を行う、請求項 1 に記載の運転支援システム。

40

【請求項 3】

前記プロセッサは、  
それぞれの前記物体認識システムに備えられた周囲環境センサの種類にさらに基づいて前記確定度を算出する、請求項 2 に記載の運転支援システム。

【請求項 4】

前記プロセッサは、  
検出された前記通行者が前記死角領域内に存在する場合の存在位置に基づいて前記衝突のリスクを低減する処理の内容を設定する、請求項 1 に記載の運転支援システム。

50

## 【請求項 5】

車両の運転を支援する運転支援システムに適用されるコンピュータプログラムであって、

一つ又は複数のプロセッサに、

少なくとも支援対象車両の物体認識システム以外の物体認識システムを含む複数の物体認識システムによる認識結果に基づいて特定された、前記支援対象車両から見た死角領域に存在する通行者の情報を取得することと、

少なくとも、同一の前記通行者を認識した前記物体認識システムの数に基づいて前記通行者の有無の認識結果の確定度を算出することと、

算出した前記確定度に応じて前記支援対象車両と前記通行者との衝突のリスクを低減することと、

を含む処理を実行させる、コンピュータプログラム。

## 【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0058

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0058】

(死角確定度算出部)

死角確定度算出部 69 は、物体認識情報取得部 67 により取得された車外の物体認識システムによる物体の認識結果に基づいて、死角領域における通行者の有無の認識結果の確定度(通行者認識確定度) A h を算出する。本実施形態では、死角確定度算出部 69 は、通行者認識確定度 A h と併せて、自車両 10 から見た死角領域に対して、車外の物体認識システムによる物体認識処理が行われている面積割合により 死角領域全体の死角確定度 A d を算出する。そのうえで、死角確定度算出部 69 は、死角領域内に通行者が認識されている場合に、当該死角確定度 A d と、当該通行者を認識している物体認識システムの数に基づいて、通行者の認識結果の通行者認識確定度 A h を算出する。

## 【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0085

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0085】

この場合、図 4 に示す例にしたがって、1つの物体認識システムの認識範囲が重なる領域の死角確定度(E1)を50、2つの物体認識システムの認識範囲が重なる領域の死角確定度(E2)を70、3つの物体認識システムの認識範囲が重なる領域の死角確定度(E3)を80として、上記式(1)から死角領域 D 全体の死角確定度 A d を算出すると、下記のようになる。

$$A d = 80 \times 0.5 + 70 \times 0.15 + 50 \times 0.15 = 58$$