

【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3月19日(2024.3.19)

【国際公開番号】WO2022/249470

【出願番号】特願2023-523927(P2023-523927)

【国際特許分類】

B 6 0 W 3 0 / 0 9 5 (2 0 1 2 . 0 1)

B 6 0 W 3 0 / 1 2 (2 0 2 0 . 0 1)

【 F I 】

B 6 0 W 3 0 / 0 9 5

B 6 0 W 3 0 / 1 2

10

【手続補正書】

【提出日】令和3年12月22日(2021.12.22)

【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】

20

【特許請求の範囲】

【請求項1】

自律走行制御により自車両の車線変更を行う運転支援方法であって、
前記自車両を目的地まで走行させる目標経路を演算し、
前記目標経路に従って前記自車両が走行するために複数回の車線変更を連続で行う必要があるか否かを判定し、

前記車線変更を前記自律走行制御で実施するか否かを判定し、

前記複数回の車線変更のうち第2回目以降の車線変更において、前記自律走行制御で実施しないとの判定を含む場合には、前記自律走行制御による第1回目の車線変更を実施せず、

30

前記第1回目の車線変更は、第1車線から第2車線への車線変更であり、前記複数回の車線変更のうち第2回目の車線変更は、前記第2車線から前記第1車線と異なる第3車線への車線変更である、

ことを特徴とする運転支援方法。

【請求項2】

前記第1回目の車線変更は、第1道路上の前記第1車線が、第1道路から分岐する第2道路へ伸びる前記第2車線と、前記第1車線と、に分かれる第1車線増加区間における、前記第1車線から前記第2車線への車線変更であり、

前記複数回の車線変更のうち第2回目の車線変更は、前記第2車線が、前記第2道路から分岐する第3道路へ伸びる前記第3車線と、前記第2車線と、に分かれる第2車線増加区間における、前記第2車線から前記第3車線への車線変更であり、

40

前記第1車線増加区間の開始点と前記第2車線増加区間の開始点との間の距離が第1閾値より長いかに基づいて、前記第2回目の車線変更を前記自律走行制御で実施するか否かを判定することを特徴とする請求項1に記載の運転支援方法。

【請求項3】

前記第1閾値を、前記第2車線増加区間における前記第3車線の進行方向の位置変化に対する車線幅の増加率及び/又は車速に応じて設定することを特徴とする請求項2に記載の運転支援方法。

【請求項4】

前記第2車線から前記第3車線へ車線変更できなくなる区間の開始点と前記第2車線増

50

加区間の前記開始点との間の距離が第2閾値以下であり、かつ前記第1車線増加区間の開始点と前記第2車線増加区間の開始点との間の距離が前記第1閾値以下である場合に、前記第2回目の車線変更を前記自律走行制御で実施しないと判定する、ことを特徴とする請求項2又は3に記載の運転支援方法。

【請求項5】

前記第2閾値を、前記第2車線増加区間における前記第3車線の進行方向の位置変化に対する車線幅の増加率及び/又は車速に応じて設定することを特徴とする請求項4に記載の運転支援方法。

【請求項6】

前記第2回目以降の車線変更において、前記自律走行制御で実施しないと判定を含む場合には、前記第1回目の車線変更を手動で行うことを乗員に促す案内を生成することを特徴とする請求項1から5のいずれか一項に記載の運転支援方法。

10

【請求項7】

自律走行制御により自車両の車線変更を行う運転支援装置であって、前記自車両を目的地まで走行させる目標経路を演算し、前記目標経路に従って前記自車両が走行するために複数回の車線変更を連続で行う必要があるか否かを判定し、前記車線変更を前記自律走行制御で実施するか否かを判定し、前記複数回の車線変更のうち第2回目以降の車線変更において、前記自律走行制御で実施しないと判定を含む場合には、前記自律走行制御による第1回目の車線変更を実施しないコントローラを備え、

前記第1回目の車線変更は、第1車線から第2車線への車線変更であり、前記複数回の車線変更のうち第2回目の車線変更は、前記第2車線から前記第1車線と異なる第3車線への車線変更であることを特徴とする運転支援装置。

20

30

40

50