

【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2月4日(2021.2.4)

【公開番号】特開2020-69940(P2020-69940A)

【公開日】令和2年5月7日(2020.5.7)

【年通号数】公開・登録公報2020-018

【出願番号】特願2018-206060(P2018-206060)

【国際特許分類】

B 6 0 W 30/045 (2012.01)

B 6 0 W 40/072 (2012.01)

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

【F I】

B 6 0 W 30/045

B 6 0 W 40/072

G 0 8 G 1/16 C

【手続補正書】

【提出日】令和2年12月18日(2020.12.18)

【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(40)の走行方向に位置する、前記自車が旋回して走行する旋回走行経路の端部と、前記自車との距離である経路端距離を取得する距離取得部(21)と、

前記旋回走行経路の経路幅を取得する経路幅取得部(22)と、

前記自車の速度を取得する速度取得部(23)と、

前記自車が旋回を開始するよりも前の旋回前位置にて取得された前記経路端距離と、前記経路幅とに基づいて、前記旋回前位置から前記旋回走行経路が開始したと仮定した先読み旋回走行経路の曲率半径を取得する先読み曲率半径取得部(24)と、

前記先読み曲率半径と、設定した前記自車の走行方向に直交する目標加減速度の横方向成分である目標横加減速度とにに基づいて、前記自車が前記旋回走行経路を走行する際の目標速度を設定する目標速度設定部(25)と、

前記自車の速度と、前記目標速度とにに基づいて、前記自車を前記目標速度まで加減速するための目標加減速度を算出する目標加減速度算出部(26)と、

前記目標加減速度に基づいて、前記自車の加減速制御を実行する車両制御部(27)と、を備える車両制御装置(20)。

【請求項2】

前記旋回走行経路の端部は、自車が走行しようとする道路の端部、もしくは、自車が回避しようとする物体の端部である請求項1に記載の車両制御装置。

【請求項3】

前記旋回走行経路の端部は、自車の走行方向に沿って自車の横幅方向の中心軸の延長線上に位置する請求項1または2に記載の車両制御装置。

【請求項4】

前記旋回走行経路の端部は、自車の横幅方向に所定の大きさを有し自車の走行方向に沿って延長する帯状領域において、自車との距離が最短となる位置である請求項1に記載の車両制御装置。

【請求項 5】

前記距離取得部は、前記旋回走行経路の端部を複数設定して、複数の前記端部についてそれぞれ前記経路端距離を取得する請求項 1 に記載の車両制御装置。

【請求項 6】

前記目標加減速度算出部は、前記自車の速度に基づいて、前記目標横加減速度を設定する請求項 1 ~ 5 のいずれかに記載の車両制御装置。

【請求項 7】

前記車両制御部は、前記目標横加減速度が所定の閾値を超える場合に、前記自車の加減速制御を実行する請求項 1 ~ 6 のいずれかに記載の車両制御装置。