

【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 5 月 13 日 (2021.5.13)

【公表番号】特表 2018-526267 (P2018-526267A)

【公表日】平成 30 年 9 月 13 日 (2018.9.13)

【年通号数】公開・登録公報 2018-035

【出願番号】特願 2018-510517 (P2018-510517)

【国際特許分類】

B 6 0 T 7/12 (2006.01)

【F I】

B 6 0 T 7/12 C

【誤訳訂正書】

【提出日】令和 3 年 4 月 2 日 (2021.4.2)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】全文

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

以下のステップ：

車両（3）の前方（13）と後方（15）の領域内におけるオブジェクトを監視するステップ；並びに、

車両（3）の前方（13）の領域内において監視により捕捉された少なくとも一つのオブジェクト（9）に依存した少なくとも一つの緊急ブレーキ・パラメータの決定ステップ；

を包含する車両（3）の自動緊急ブレーキをかけるための方法であって、

車両（3）の後方（15）の領域内においてオブジェクト（11）、特に走行している後続車両が認識される場合は、緊急ブレーキ・パラメータとして、標準パラメータ（27）を設定し、

車両（3）の後方（15）の領域内においてオブジェクト（11）、特に走行している後続車両が認識されない場合、車両前方のオブジェクトとの衝突を回避するために、乃至、衝突程度を低減するために、標準パラメータ（27）よりも最適化された少なくとも一つの最適パラメータ（29）を少なくとも一つの緊急ブレーキ・パラメータとして、設定し、

最初、車両（3）の後方（15）の領域内においてオブジェクト（11）、特に走行している後続車両が認識され、その後、ある時点において、オブジェクト（11）、特に走行している後続車両が認識されなくなると、続いて少なくとも一つの緊急ブレーキ・パラメータが標準パラメータ（27）から最適パラメータ（29）に変更され、

最初、車両（3）の後方（15）の領域内においてオブジェクト（11）、特に走行している後続車両が認識されず、その後、ある時点において、オブジェクト（11）、特に走行している後続車両が認識されると、続いて少なくとも一つの緊急ブレーキ・パラメータが最適パラメータ（29）から標準パラメータ（27）に変更されることを特徴とする車両の自動緊急ブレーキをかけるための方法。

【請求項 2】

該緊急ブレーキ・パラメータが、以下のうち少なくとも一つであることを特徴とする請求項 1 に記載の方法：

緊急ブレーキ・アシスタントが作動する範囲である許容速度範囲、乃至、

減速度に対する要求値、乃至、
速度低下量、乃至、
緊急ブレーキ・タイミング。

【請求項 3】

該緊急ブレーキ・パラメータが、以下の様に標準パラメータから最適パラメータへ変更されることを特徴とする請求項 2 に記載の方法：

変更直前の標準パラメータ（27）の許容速度範囲に対して変更直後の最適パラメータ（29）の許容速度範囲を高める、

変更直前の標準パラメータ（27）の減速度に対する要求値に対して変更直後の最適パラメータ（29）の減速度に対する要求値を高める、或いは、

変更直前の標準パラメータ（27）の速度低下量に対して変更直後の最適パラメータ（29）の速度低下量を高める、或いは、

変更直前の標準パラメータ（27）の緊急ブレーキ・タイミングに対して変更直後の最適パラメータ（29）の緊急ブレーキ・タイミングを早める。

【請求項 4】

車両（3）の後方（15）の領域内におけるオブジェクトの監視が、継続的に実施されることを特徴とする請求項 1 から 3 のうち何れか一項に記載の方法。

【請求項 5】

少なくとも一つの緊急ブレーキ・パラメータとしての少なくとも一つの最適パラメータが、該車両（3）の後方（15）の領域内にオブジェクト（11）、特に、走行している車両が認識されるまで維持されることを特徴とする請求項 1 から 4 のうち何れか一項に記載の方法。

【請求項 6】

該車両（3）の後方（15）の領域内におけるオブジェクトの監視が、監視により捕捉したオブジェクト（11）との相対速度、乃至、間隔を割り出すことを特徴とする請求項 1 から 5 のうち何れか一項に記載の方法。

【請求項 7】

少なくとも一つの緊急ブレーキ・パラメータを高くすることが、捕捉したオブジェクト（11）との相対速度、乃至、間隔に基づいてダイナミックに実施されることを特徴とする請求項 6 に記載の方法。

【請求項 8】

車両（3）の前方（13）の領域内に捕捉されたオブジェクト（9）と該車両（3）の後方（15）の領域内に捕捉されたオブジェクト（11）、特に、走行している車両との衝突が、緊急ブレーキによっては回避できない場合、回避マヌーバが実施されることを特徴とする請求項 5 から 7 のうち何れか一項に記載の方法。

【請求項 9】

以下を包含することを特徴とする車両用の緊急ブレーキ・アシスタント（60）：

車両（3）の前方（13）と後方（15）の領域内用のオブジェクト認識ユニット（5，7）、並びに、

請求項 1 から 8 のうち何れか一項に記載の方法を実施するための制御ユニット（65）、但し、該制御ユニットは、該制御ユニットは、請求項 1 から 8 のうち何れか一項に記載の方法が実装されている電子的記憶媒体を包含している。