

【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】平成30年6月21日(2018.6.21)

【公開番号】特開2017-187844(P2017-187844A)

【公開日】平成29年10月12日(2017.10.12)

【年通号数】公開・登録公報2017-039

【出願番号】特願2016-74264(P2016-74264)

【国際特許分類】

G 0 8 G	1/16	(2006.01)
B 6 2 D	6/00	(2006.01)
B 6 0 R	21/00	(2006.01)
B 6 0 T	7/12	(2006.01)
B 6 0 W	30/10	(2006.01)
B 6 0 W	30/14	(2006.01)
B 6 2 D	101/00	(2006.01)
B 6 2 D	113/00	(2006.01)

【F I】

G 0 8 G	1/16	C
B 6 2 D	6/00	
B 6 0 R	21/00	6 2 4 F
B 6 0 R	21/00	6 2 4 G
B 6 0 R	21/00	6 2 4 B
B 6 0 R	21/00	6 2 4 C
B 6 0 R	21/00	6 2 1 B
B 6 0 R	21/00	6 2 1 C
B 6 0 T	7/12	C
B 6 0 W	30/10	
B 6 0 W	30/14	
B 6 2 D	101/00	
B 6 2 D	113/00	

【手続補正書】

【提出日】平成30年5月8日(2018.5.8)

【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】

車両(100)の周囲の物体(110、120)と前記車両が走行する走行路(210、232、240)とを検出するセンサ(10、12)から取得する検出情報に基づいて、前記物体と前記走行路とを認識する認識部(24、S402)と、

前記認識部が認識する前記物体に対する前記車両の相対速度に基づいて、前記物体の周囲に前記車両の進入を禁止する走行不可領域(112、122、124)を設定し、さらに前記走行路において前記走行不可領域を除いた領域を前記車両が走行する走行許可領域(220、222)として設定する領域設定部(26、S408)と、

前記領域設定部が設定する前記走行許可領域を走行する前記車両の目標車速と目標走行軌跡とのうち少なくとも一方を設定する走行設定部(28、S406、S410、S42

0～S426)と、

前記走行設定部が設定する前記目標車速と前記目標走行軌跡とのうち少なくとも一方に基づいて前記車両の走行を制御する走行制御部(30、S412)と、
を備え、

前記領域設定部は、前記相対速度が速いほど前記走行不可領域を大きく設定し、前記相対速度が遅いほど前記走行不可領域を小さく設定し、

前記走行設定部は、前記領域設定部が前記相対速度に基づいて設定する前記走行不可領域の大きさが、前記車両が前記走行不可領域を避けて前記走行許可領域を走行できる大きさになるように、前記目標車速を設定して前記相対速度を調整する、
走行支援装置。

【請求項2】

請求項1に記載の走行支援装置において、

前記認識部は前記物体が移動しているか静止しているかを認識し、

前記領域設定部は、前記物体が静止している場合、前記物体が移動している場合よりも前記走行不可領域を大きく設定する、
走行支援装置。

【請求項3】

請求項2に記載の走行支援装置において、

前記領域設定部は、静止している前記物体に遮られて前記センサが検出できない箇所が存在すると前記認識部が認識すると、前記箇所が存在しない場合よりも静止している前記物体の周囲に設定する前記走行不可領域を大きくする、
走行支援装置。

【請求項4】

請求項1から3のいずれか一項に記載の走行支援装置において、

前記走行設定部(S424)は、前記車両が走行方向前方の前記走行不可領域を避けて走行できない場合、走行方向前方の前記走行不可領域が小さくなるように前記車両の現在の車速よりも前記目標車速を低下させる、
走行支援装置。

【請求項5】

請求項1から4のいずれか一項に記載の走行支援装置において、

前記走行設定部(S424)は、前記領域設定部により前記走行不可領域を設定された他車両が前記車両の走行方向後方から前記車両に接近し、走行方向後方から接近してくる前記他車両の周囲に設定された前記走行不可領域を避けて前記車両が走行できない場合、前記走行不可領域が小さくなるように前記車両の現在の車速よりも前記目標車速を上昇させる、
走行支援装置。

【請求項6】

請求項1から5のいずれか一項に記載の走行支援装置において、

前記領域設定部は、前記走行路に少なくとも一部が存在する前記物体に対して前記走行不可領域を設定し、前記走行路の外側に存在する前記物体に対して前記走行不可領域を設定しない、
走行支援装置。

【請求項7】

請求項1から6のいずれか一項に記載の走行支援装置において、

前記認識部は前記センサが検出する白線に基づいて前記走行路として前記車両が走行する走行車線を認識する、
走行支援装置。

【請求項8】

請求項1から7のいずれか一項に記載の走行支援装置において、

前記走行設定部は、前記車両の走行方向に沿った前記走行路の幅方向における前記走行

許可領域の中央位置を前記目標走行軌跡として設定する、
走行支援装置。