

【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11月15日 (2018.11.15)

【公開番号】特開2018-26023(P2018-26023A)

【公開日】平成30年2月15日 (2018.2.15)

【年通号数】公開・登録公報2018-006

【出願番号】特願2016-158303(P2016-158303)

【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

B 6 0 R 21/00 (2006.01)

【F I】

G 0 8 G 1/16 C

B 6 0 R 21/00 6 2 4 C

B 6 0 R 21/00 6 2 4 B

B 6 0 R 21/00 6 2 4 F

B 6 0 R 21/00 6 2 6 B

B 6 0 R 21/00 6 2 6 D

【手続補正書】

【提出日】平成30年10月5日 (2018.10.5)

【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】

車両に搭載され、その車両が走行する走行範囲を認識する認識装置（20）であって、前記走行範囲における、前記車両の進行方向に直交する横方向の一方の端を規定する端部線を検出する端部検出部（23）と、

前記車両の進行方向前方に存在する移動体の位置を検出する物体検出部（22）と、

前記移動体が、前記横方向において前記車両と前記端部線との間に位置する場合に、前記端部検出部が検出した前記端部線の前記横方向の位置を、前記車両と前記移動体との間に補正する補正部（24）と、を備える、認識装置（20）。

【請求項 2】

前記補正部は、検出された端部線を自車両側に平行移動させて補正する請求項 1 に記載の認識装置。

【請求項 3】

前記物体検出部は、前記移動体として他車を検出し、

前記補正部は、前記横方向において、前記車両よりも前記端部線側に前記他車が位置し、且つ、前記車両の幅と前記他車の幅との一部が重複する場合、前記端部線の前記横方向の位置を、前記他車の前記車両側の端部を通る位置に補正する、請求項 1 又は 2 に記載の認識装置。

【請求項 4】

車両に搭載され、その車両が走行する走行範囲を認識する認識装置（20）であって、前記走行範囲における、前記車両の進行方向に直交する横方向の一方の端を規定する端部線を検出する端部検出部（23）と、

前記車両の進行方向前方に存在する移動体の位置を検出する物体検出部（22）と、

前記移動体が、前記横方向において前記車両と前記端部線との間に位置する場合に、前記

端部検出部が検出した前記端部線の前記横方向の位置を、前記移動体の幅内に補正する補正部（２４）と、を備え、

前記物体検出部は、前記移動体として他車を検出し、

前記補正部は、前記横方向において、前記車両よりも前記端部線側に前記他車が位置し、且つ、前記車両の幅と前記他車の幅との一部が重複する場合、前記端部線の前記横方向の位置を、前記他車の前記車両側の端部とは反対側の端部を通る位置に補正する、認識装置。

【請求項５】

前記物体検出部は、前記移動体として歩行者を検出し、

前記補正部は、前記歩行者の位置を含む所定範囲において、補正後の前記端部線をさらに前記車両側へと突出させる、請求項１又は２に記載の認識装置。

【請求項６】

前記補正部は、前記物体検出部によって前記移動体が発見されている状態から発見されていない状態へと変化した場合、前記端部線の補正を終了する、請求項１～５のいずれか１項に記載の認識装置。

【請求項７】

前記車両には、その車両の運転者へ報知を行う報知装置（４１）、及び、その車両の操舵制御を行う操舵制御装置（４２）が設けられており、

前記車両が前記走行範囲の外部へと逸脱する可能性がある場合、及び、前記走行範囲の外部へと逸脱した場合の少なくとも一方において、前記操舵制御装置及び前記報知装置の少なくとも一方により、前記走行範囲からの逸脱を抑制する制御を行う支援制御部（２５）を備える、請求項１～６のいずれか一項に記載の認識装置。

【請求項８】

車両に搭載され、その車両が走行する走行範囲を認識する認識装置（２０）が実行する認識方法であって、

前記走行範囲における、前記車両の進行方向に直交する横方向の一方の端を規定する端部線を検出する端部検出ステップと、

前記車両の進行方向前方に存在する移動体の位置を検出する物体検出ステップと、

前記移動体が、前記横方向において前記車両と前記端部線との間に位置する場合に、前記端部検出ステップで検出した前記端部線の前記横方向の位置を、前記車両と前記移動体との間に補正する補正ステップと、を実行する認識方法。