

【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】平成30年7月26日 (2018.7.26)

【公表番号】特表2016-500596(P2016-500596A)

【公表日】平成28年1月14日 (2016.1.14)

【年通号数】公開・登録公報2016-003

【出願番号】特願2015-533453(P2015-533453)

【国際特許分類】

B 6 0 W 30/12 (2006.01)

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

B 6 2 D 6/00 (2006.01)

B 6 0 K 28/14 (2006.01)

【F I】

B 6 0 W 30/12

G 0 8 G 1/16 C

B 6 2 D 6/00

B 6 0 K 28/14

【誤訳訂正書】

【提出日】平成30年6月13日 (2018.6.13)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 0 7

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 0 7】

車線と車線縁部との間の移行部を認識するために行う受信したデータの評価には、車線縁部と車線の高さの差の、及び / 或いは、車線縁部の幅の認識が包含され、認識された移行部が、車線への車両の復帰にとって問題ないか否かの確認には、認識された高さの差、或いは、当該認識された幅が、予め設定されている閾値よりも小さいか否かの確認が包含される。

【誤訳訂正 2】

【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：

- ・車両前方の領域にある車線を捕捉する一つ又は複数の車両の周辺センサー類（14）のデータを受信するステップ（S10）と、
- ・前記車線と車線縁部（18）との間の移行部（16）を認識するために受信したデータを評価し、当該評価が、前記車線縁部と前記車線との間の高さの差と、前記車線縁部の幅とを認識するステップ（S12）と、
- ・前記車両前方のフリー空間（20）を認識するために前記受信したデータを評価するステップ（S14）と、
- ・当該認識された移行部が、前記車両の前記車線への復帰にとって問題ないか否かを確認するため、少なくとも当該認識された高さの差と当該認識された前記車線縁部の幅とが、
予め設定されている閾値よりも小さいか否かを確認し、当該認識された高さの差と当該認

識された車線縁部の幅とが、前記閾値よりも小さい場合、対応する第一シグナル（２２）を出力するステップ（Ｓ１６）と、

- ・当該認識されたフリー空間が、前記車両の復帰にとって十分であるか否かを確認し、対応する第二シグナル（２４）を出力するステップ（Ｓ１８）と、
- ・前記第一シグナルが、当該認識された移行部に問題ないことを示し、且つ、前記第二シグナルが、前記フリー空間が十分であることを示した場合に、復帰シグナル（２６）を作成するステップ（Ｓ２０）と、を包含する、前記車線（１２）を逸脱した後に前記車両（１０）の復帰をサポートするための方法。

【請求項２】

当該認識された移行部が前記車両の前記車線への復帰にとって問題ないか否かの当該確認が、

- ・当該認識された移行部を、それを前記車両が乗り越える際に走行安定性に与える影響に基づいて分類するステップと、
- ・前記移行部が、それを前記車両が乗り越える際に前記走行安定性に与える影響が、予め定められている最大影響よりも小さいと分類された場合に、前記第一シグナルを出力するステップと、を包含することを特徴とする請求項１に記載の方法。

【請求項３】

前記復帰シグナルに基づき、操舵サポート・シグナル、ブレーキ介入シグナル及び／又は加速シグナルが、作成され出力されることを特徴とする請求項１又は２に記載の方法。

【請求項４】

１つ又は複数の周辺センサーから受信されたデータが、前記車両前方の地面と前記車両前方のフリー空間との表面プロファイルを認識し評価するための情報を包含していることを特徴とする請求項１、２又は３に記載の方法。

【請求項５】

- ・車両前方の領域にある車線を捕捉する、前記車両の一つ又は複数の周辺センサーのデータを受信し、
- ・前記車線と車線縁部との間の移行部を認識するために当該受信したデータを評価し、当該評価が、前記車線縁部と前記車線との間の高さの差と、前記車線縁部の幅とを認識し、
- ・前記車両前方のフリー空間を認識するために当該受信したデータを評価し、
- ・当該認識された移行部が、前記車両の車線への復帰にとって問題ないか否かを確認するため、少なくとも当該認識された高さの差と当該認識された前記車線縁部の幅とが、予め設定されている閾値よりも小さいか否かを確認し、当該認識された高さの差と当該認識された車線縁部の幅とが、前記閾値よりも小さい場合、対応する第一シグナルを出力し、
- ・前記車両の復帰にとって当該認識されたフリー空間が十分であるか否かを確認し、対応する第二シグナルを出力し、
- ・前記第一シグナルが、当該認識された移行部に問題ないことを示し、且つ、前記第二シグナルが、前記フリー空間が十分であることを示した場合に、復帰シグナルを作成するように構成されている評価ユニットを有する、前記車線を逸脱した後に前記車両の復帰をサポートするための装置。

【請求項６】

請求項１～４のいずれか１項に記載の方法を実施するように構成されている評価ユニットを有することを特徴とする請求項５に記載の装置。

【請求項７】

請求項５又は６に記載の装置を装備したドライバー・アシスタント・システム。

【請求項８】

作成された復帰シグナルをドライバーに知らせる一つのシグナル通達手段を包含していることを特徴とする請求項７に記載のドライバー・アシスタント・システム。

【請求項９】

車両の駆動系制御及び／又は操舵制御が、部分自律的に或いは自律的に前記車両を車線に戻せるように、復帰シグナルに基づいて車両の駆動系制御及び／又は操舵制御用の制御

シグナルを作成できるように構成されていることを特徴とする請求項 7 に記載のドライバー・アシスタント・システム。