

【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】令和 1 年 5 月 23 日 (2019.5.23)

【公開番号】特開 2018-151900 (P2018-151900A)  
【公開日】平成 30 年 9 月 27 日 (2018.9.27)  
【年通号数】公開・登録公報 2018-037  
【出願番号】特願 2017-48144 (P2017-48144)  
【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

【F I】

G 0 8 G 1/16 C

【手続補正書】

【提出日】平成 31 年 4 月 15 日 (2019.4.15)

【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】

車両の操舵方向及び前記車両の運転者の視線方向に関する情報を取得する情報取得部と

、

手動運転モードの実行中における前記操舵方向と前記視線方向と前記車両の車速の関係に基づき前記手動運転モードの適否を判定する運転状態判定部と、

判定結果に応じた信号を出力する信号出力部と、

を備え、

前記運転状態判定部は、前記操舵方向と前記視線方向の差分が基準角より大きく前記車速が基準速度より速い場合に前記手動運転モードが不適切であると判定し、前記操舵方向と前記視線方向の差分が基準角より大きく前記車速が基準速度以下の場合に前記手動運転モードが適切であると判定する運転状態判定装置。

【請求項 2】

前記運転状態判定部は、前記操舵方向と前記視線方向の差分が基準角より大きい時間が基準時間より長い場合に前記手動運転モードが不適切であると判定する請求項 1 に記載の運転状態判定装置。

【請求項 3】

前記情報取得部は、物体の検知に関する情報及び前記運転者による前記物体の認知に関する情報を取得し、

前記運転状態判定部は、前記物体が検知され且つ前記物体が未認知の場合に前記手動運転モードが不適切であると判定する請求項 1 又は 2 に記載の運転状態判定装置。

【請求項 4】

前記信号出力部は、前記手動運転モードの不適切の判定に基づき前記手動運転モードを自動運転モードへ切り替えるための制御信号を出力する請求項 1 から 3 の何れか 1 項に記載の運転状態判定装置。

【請求項 5】

前記信号出力部は、前記手動運転モードの不適切の判定に基づき自動運転モードを実行して前記車両を減速又は停止させるための制御信号を出力する請求項 1 から 3 の何れか 1 項に記載の運転状態判定装置。

【請求項 6】

車両の操舵方向及び前記車両の運転者の視線方向に関する情報を取得する情報取得過程と、

手動運転モードの実行中における前記操舵方向と前記視線方向と前記車両の車速の関係に基づき前記手動運転モードの適否を判定する運転状態判定過程と、

判定結果に応じた信号を出力する信号出力過程と、

を備え、

前記運転状態判定過程において、前記操舵方向と前記視線方向の差分が基準角より大きく前記車速が基準速度より速い場合に前記手動運転モードが不適切であると判定し、前記操舵方向と前記視線方向の差分が基準角より大きく前記車速が基準速度以下の場合に前記手動運転モードが適切であると判定する運転状態判定方法。

【請求項 7】

請求項 1 から 5 の何れか 1 項に記載の運転状態判定装置が備える各部としてコンピュータを機能させる運転状態判定のためのプログラム。