

【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7年3月7日(2025.3.7)

【公開番号】特開2023-149510(P2023-149510A)  
 【公開日】令和5年10月13日(2023.10.13)  
 【年通号数】公開公報(特許)2023-193  
 【出願番号】特願2022-58120(P2022-58120)  
 【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16(2006.01)  
 B 6 0 W 60/00(2020.01)  
 B 6 0 W 50/14(2020.01)  
 G 0 1 C 21/28(2006.01)  
 G 0 9 B 29/00(2006.01)  
 G 0 9 B 29/10(2006.01)

10

【F I】

G 0 8 G 1/16 D  
 B 6 0 W 60/00  
 B 6 0 W 50/14  
 G 0 1 C 21/28  
 G 0 9 B 29/00 Z  
 G 0 9 B 29/10 A

20

【手続補正書】

【提出日】令和7年2月27日(2025.2.27)

【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】

30

【特許請求の範囲】

【請求項1】

自車両が走行した所定区間の走行軌跡を取得する軌跡取得部と、  
車両の周囲の外界状況を検出する外界検出部の検出結果に基づいて生成された前記車両の周辺の車線境界線を含む環境地図を記憶する記憶部と、  
 前記記憶部に記憶された前記環境地図に基づいて、前記所定区間内の車線を規定する車線境界線を認識する認識部と、

前記軌跡取得部により取得された前記走行軌跡と、前記認識部により認識された前記車線境界線とのずれに基づき、前記環境地図の信頼度を判定する信頼度判定部と、を備えることを特徴とする地図信頼度判定装置。

40

【請求項2】

請求項1に記載の地図信頼度判定装置において、  
 前記自車両の周囲の外界状況を検出する外界検出部と、  
 該外界検出部により検出された前記外界状況の情報に基づいて、前記自車両の周辺の地図情報を生成する地図生成部と、

前記ずれが所定量以上であるとき、または前記信頼度判定部が判定する前記信頼度が所定未満であるとき、前記記憶部に記憶された前記地図情報を補正する補正部と、をさらに  
 備えることを特徴とする地図信頼度判定装置。

【請求項3】

請求項2に記載の地図信頼度判定装置において、

50

前記記憶部は、前記信頼度判定部の判定結果を含む信頼度情報を前記所定区間の位置情報に対応付けて、前記記憶部に記憶された前記地図情報に記憶することを特徴とする地図信頼度判定装置。

【請求項 4】

請求項 3 に記載の地図信頼度判定装置と、  
自動運転モードで走行中の前記自車両の進行方向前方の走路を認識する走路認識部と、  
前記地図信頼度判定装置の前記記憶部により記憶された、前記走路認識部により認識された走路の前記環境地図の信頼度を示す信頼度情報を取得する信頼度取得部と、  
前記信頼度取得部により取得された前記信頼度情報により示される前記信頼度に基づき、乗員への運転交代要求を含む要求情報を出力する要求部と、を備えることを特徴とする  
運転支援装置。 10

【請求項 5】

請求項 4 に記載の運転支援装置において、  
前記要求部は、前記信頼度取得部により取得された前記信頼度情報により示される前記信頼度が所定程度未満であるとき、前記要求情報を出力することを特徴とする運転支援装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0005

【補正方法】変更

20

【補正の内容】

【0005】

本発明の一態様である地図信頼度判定装置は、自車両が走行した所定区間の走行軌跡を取得する軌跡取得部と、車両の周囲の外界状況を検出する外界検出部の検出結果に基づいて生成された車両の周辺の車線境界線を含む環境地図を記憶する記憶部と、記憶部に記憶された環境地図に基づいて、所定区間内の車線を規定する車線境界線を認識する認識部と、軌跡取得部により取得された走行軌跡と、認識部により認識された左右一对の車線境界線とのずれに基づき、環境地図の信頼度を判定する信頼度判定部と、を備える。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

30

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0006】

また、本発明の他の態様である運転支援装置は、上述した地図信頼度判定装置と、自動運転モードで走行中の自車両の進行方向前方の走路を認識する走路認識部と、地図信頼度判定装置の記憶部により記憶された、走路認識部により認識された走路の環境地図の信頼度を示す信頼度情報を取得する信頼度取得部と、信頼度取得部により取得された信頼度情報により示される信頼度に基づき、乗員への運転交代要求を含む要求情報を出力する要求部と、を備える。 40

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0039

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0039】

ずれ量算出部 114 は、軌跡取得部 112 により取得された自車両 101 の走行軌跡と、境界線認識部 113 により認識された左右一对の車線境界線とのずれ量を算出する。ずれ量は、自車両 101 の走行軌跡と左右一对の車線境界線の中央線（図 2 の線 VC）との距離である。ずれ量算出部 114 は、自車両 101 の走行軌跡上に算出ポイントを一定間 50

隔で設定し、各算出ポイントにおけるずれ量をそれぞれ算出する。

10

20

30

40

50