

【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】令和6年7月26日(2024.7.26)

【国際公開番号】WO2023/119051
 【出願番号】特願2023-568757(P2023-568757)
 【国際特許分類】

B 6 2 J 45/00(2020.01)
 B 6 0 W 30/165(2020.01)
 B 6 0 W 30/08(2012.01)
 B 6 0 W 30/00(2006.01)
 B 6 2 J 45/41(2020.01)
 B 6 2 J 50/22(2020.01)
 G 0 8 G 1/16(2006.01)
 B 6 0 T 7/12(2006.01)

10

【F I】

B 6 2 J 45/00
 B 6 0 W 30/165
 B 6 0 W 30/08
 B 6 0 W 30/00
 B 6 2 J 45/41
 B 6 2 J 50/22
 G 0 8 G 1/16 C
 B 6 0 T 7/12 C

20

【手続補正書】
 【提出日】令和6年3月13日(2024.3.13)

【手続補正1】
 【補正対象書類名】特許請求の範囲

30

【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】

リーン車両(100)の制御装置(20)であって、
 前記リーン車両(100)に搭載される少なくとも一つの環境センサ(11a、11b、11c、11d)を含み、且つ、該リーン車両(100)の周辺に位置する物体の情報を検出する環境情報検出システム(11)の出力に基づいて、該リーン車両(100)に取り付けられて該リーン車両(100)の一部を構成するサイドケース(60)の情報であるサイドケース情報を取得する取得部(21)と、

40

前記サイドケース情報に基づいて、前記リーン車両(100)のライダー(200)の支援動作を実行する実行部(22)と、
 を備えている、
 制御装置(20)。

【請求項2】

前記取得部(21)は、前記サイドケース情報として、前記サイドケース(60)の有無の情報を取得する、
 請求項1に記載の制御装置(20)。

【請求項3】

前記取得部(21)は、前記サイドケース情報として、前記サイドケース(60)の位

50

置の情報を取得する、

請求項 1 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 4】

前記取得部 (2 1) は、前記サイドケース情報として、前記サイドケース (6 0) のサイズの情報を取得する、

請求項 1 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 5】

前記取得部 (2 1) は、前記環境センサ (1 1 a、1 1 b、1 1 c、1 1 d) における検出可否の情報に基づいて、前記サイドケース情報を取得する、

請求項 1 ~ 4 の何れか一項に記載の制御装置 (2 0) 。

10

【請求項 6】

前記取得部 (2 1) は、前記環境センサ (1 1 a、1 1 b、1 1 c、1 1 d) から前記サイドケース (6 0) までの距離及び / 又は方向の情報に基づいて、前記サイドケース情報を取得する、

請求項 1 ~ 4 の何れか一項に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 7】

前記支援動作は、前記ライダー (2 0 0) に対する報知動作を含む、

請求項 1 ~ 4 の何れか一項に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 8】

前記支援動作は、前記リーン車両 (1 0 0) の挙動制御動作を含む、

請求項 1 ~ 4 の何れか一項に記載の制御装置 (2 0) 。

20

【請求項 9】

前記取得部 (2 1) は、前記環境情報検出システム (1 1) の出力に基づいて、前記リーン車両 (1 0 0) と前記物体との位置関係情報を取得し、

前記実行部 (2 2) は、前記サイドケース情報に加えて前記位置関係情報に基づいて、前記支援動作を実行する、

請求項 1 ~ 4 の何れか一項に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 1 0】

前記取得部 (2 1) は、前記リーン車両 (1 0 0) の周辺のうちの前記サイドケース情報に応じて設定される領域に位置する前記物体に対して、前記位置関係情報を取得する、

請求項 9 に記載の制御装置 (2 0) 。

30

【請求項 1 1】

前記実行部 (2 2) は、前記サイドケース情報に基づいて、前記リーン車両 (1 0 0) の走行によって占領される道路幅 (W o) を推定し、該推定の結果に応じて、前記支援動作を変化させる、

請求項 9 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 1 2】

前記実行部 (2 2) は、前記サイドケース情報に加えて前記リーン車両 (1 0 0) の走行姿勢の情報である走行姿勢情報に基づいて、前記道路幅 (W o) を推定する、

請求項 1 1 に記載の制御装置 (2 0) 。

40

【請求項 1 3】

前記実行部 (2 2) は、前記推定の結果に応じて、前記支援動作としての自動加減速動作において速度追従の対象となる前記物体を異ならせる、

請求項 1 1 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 1 4】

前記実行部 (2 2) は、前記推定の結果に応じて、前記支援動作としての衝突抑制動作において衝突可能性判定の対象となる前記物体を異ならせる、

請求項 1 1 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 1 5】

リーン車両 (1 0 0) の制御方法であって、

50

前記リーン車両（１００）の制御装置（２０）の取得部（２１）が、前記リーン車両（１００）に搭載される少なくとも一つの環境センサ（１１a、１１b、１１c、１１d）を含み、且つ、該リーン車両（１００）の周辺に位置する物体の情報を検出する環境情報検出システム（１１）の出力に基づいて、該リーン車両（１００）に取り付けられて該リーン車両（１００）の一部を構成するサイドケース（６０）の情報であるサイドケース情報を取得し、

前記制御装置（２０）の実行部（２２）が、前記サイドケース情報に基づいて、前記リーン車両（１００）のライダー（２００）の支援動作を実行する、
制御方法。

10

20

30

40

50