

【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 2 年 9 月 3 日 (2020.9.3)

【公開番号】特開 2019-202722 (P2019-202722A)

【公開日】令和 1 年 11 月 28 日 (2019.11.28)

【年通号数】公開・登録公報 2019-048

【出願番号】特願 2018-100546 (P2018-100546)

【国際特許分類】

B 6 0 W 30/09 (2012.01)

G 0 1 C 21/26 (2006.01)

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

B 6 0 W 30/095 (2012.01)

【 F I 】

B 6 0 W 30/09

G 0 1 C 21/26 A

G 0 8 G 1/16 D

G 0 8 G 1/16 E

B 6 0 W 30/095

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 7 月 21 日 (2020.7.21)

【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】

自車両 (M 1) に搭載されて前記自車両を制御する車両制御装置 (10、10a) であって、

前記自車両が走行する交差点 (Cr 1、Cr 2、Cr 3) の情報を検出する交差点情報検出部 (20、20a) であって、前記自車両の走行経路 (Pa 1) を検出する走行経路検出部 (21) と、前記走行経路と交差する交差道路 (Pa 2、Pa 3) を検出する交差道路検出部 (22) と、を有する交差点情報検出部と、

前記交差点での前記自車両の移動を伴う動作の予定を検出する動作検出部 (30) と、前記動作を実行可能な状況となるまで前記交差点で前記自車両を待機させる待機位置 (SP)、を設定する待機位置設定部 (50) と、

前記交差点における前記走行経路の信号機 (Sg 1) の状態が赤信号となるまでの間に前記自車両が前記動作を実行可能か否か、を判定する判定部 (40) と、

を備え、

前記交差点情報検出部は、前記走行経路と前記交差道路との重複位置における前記走行経路の停止線 (SL) を検出する停止線検出部 (24a) を有し、

前記待機位置設定部は、前記交差道路を走行する他車両 (M 2) の走行が、前記待機位置で停止した前記自車両によって妨げられない位置を、前記待機位置として設定し、

前記待機位置設定部は、検出された前記走行経路と前記交差道路との重複位置 (Ov、Ov 2、Ov 3) よりも前記走行経路において手前の位置を、前記待機位置として設定するものであって、

前記待機位置設定部は、前記自車両が前記動作を実行可能でないと前記判定部により判定された場合、前記待機位置を設定し、

前記待機位置設定部は、前記自車両が前記動作を実行可能であると前記判定部により判定された場合、検出された前記停止線を前記待機位置として設定する、車両制御装置。

【請求項 2】

請求項 1 に記載の車両制御装置において、

前記待機位置設定部は、前記動作の予定として対向車線（L n 4）を横切らない右左折が検出された場合、前記待機位置を設定しない、車両制御装置。

【請求項 3】

請求項 1 または請求項 2 に記載の車両制御装置において、

設定された前記待機位置に前記自車両を誘導する誘導部（200）をさらに備える、車両制御装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0006】

本開示の一形態によれば、車両制御装置（10、10a）が提供される。この車両制御装置は、自車両（M1）に搭載されて前記自車両を制御する車両制御装置であって；前記自車両が走行する交差点（Cr1、Cr2、Cr3）の情報を検出する交差点情報検出部（20、20a）であって、前記自車両の走行経路（Pa1）を検出する走行経路検出部（21）と、前記走行経路と交差する交差道路（Pa2、Pa3）を検出する交差道路検出部（22）と、を有する交差点情報検出部と；前記交差点での前記自車両の移動を伴う動作の予定を検出する動作検出部（30）と；前記動作を実行可能な状況となるまで前記交差点で前記自車両を待機させる待機位置（SP）、を設定する待機位置設定部（50）と；前記交差点における前記走行経路の信号機（Sg1）の状態が赤信号となるまでの間に前記自車両が前記動作を実行可能か否か、を判定する判定部（40）と；を備え；前記交差点情報検出部は、前記走行経路と前記交差道路との重複位置における前記走行経路の停止線（SL）を検出する停止線検出部（24a）を有し；前記待機位置設定部は、前記交差道路を走行する他車両（M2）の走行が、前記待機位置で停止した前記自車両によって妨げられない位置を、前記待機位置として設定し、前記待機位置設定部は、検出された前記走行経路と前記交差道路との重複位置（Ov、Ov2、Ov3）よりも前記走行経路において手前の位置を、前記待機位置として設定するものであって、前記待機位置設定部は、前記実行可能でないと前記判定部により判定された場合、前記待機位置を設定し、前記待機位置設定部は、前記実行可能であると前記判定部により判定された場合、検出された前記停止線を前記待機位置として設定する。