

【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】WO2023/105351

【出願番号】特願2023-565657(P2023-565657)

【国際特許分類】

B 6 0 W 3 0 / 1 6 ( 2 0 2 0 . 0 1 )

B 6 0 W 4 0 / 1 0 5 ( 2 0 1 2 . 0 1 )

B 6 0 W 5 0 / 1 4 ( 2 0 2 0 . 0 1 )

F 0 2 D 2 9 / 0 2 ( 2 0 0 6 . 0 1 )

B 6 0 T 7 / 1 2 ( 2 0 0 6 . 0 1 )

G 0 8 G 1 / 0 0 ( 2 0 0 6 . 0 1 )

10

【 F I 】

B 6 0 W 3 0 / 1 6

B 6 0 W 4 0 / 1 0 5

B 6 0 W 5 0 / 1 4

F 0 2 D 2 9 / 0 2 3 0 1 D

B 6 0 T 7 / 1 2 F

G 0 8 G 1 / 0 0 X

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

【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】

30

ライダー支援システム(1)の制御装置(20)であって、

自車両(100)の走行中に取得される該自車両(100)と少なくとも1つの先行車両(300)との位置関係情報に基づいて、該自車両(100)の車速制御動作を実行する車速制御実行部(22)を備えており、

更に、前記自車両(100)を含む少なくとも3つのモータサイクル(200)がグループ走行を行うモードであるグループ走行モードが有効になっている状態での前記車速制御動作において、該少なくとも3つのモータサイクル(200)によって形成されている隊列の少なくとも一部を整列する整列動作を実行する整列動作実行部(23)を備えている、

制御装置(20)。

40

【請求項2】

前記整列動作は、前記自車両(100)、及び、該自車両(100)以外の前記モータサイクル(200)のうちの少なくとも一方の前記隊列における横方向位置の変更をライダーに促す報知を生じさせる制御指令を出力する動作である、

請求項1に記載の制御装置(20)。

【請求項3】

前記整列動作は、前記自車両(100)、及び、該自車両(100)以外の前記モータサイクル(200)のうちの少なくとも一方の前記隊列における前後方向位置の変更をライダーに促す報知を生じさせる制御指令を出力する動作である、

請求項1に記載の制御装置(20)。

50

**【請求項 4】**

前記整列動作は、前記自車両（100）、及び、該自車両（100）以外の前記モータサイクル（200）のうちの少なくとも一方の前記隊列における前後方向位置の変更を生じさせる制御指令を出力する動作である、

請求項 1 に記載の制御装置（20）。

**【請求項 5】**

前記整列動作は、該整列動作によって位置の変更が図られる前記モータサイクル（200）で実行されている前記車速制御動作の設定値を変更する動作である、

請求項 4 に記載の制御装置（20）。

**【請求項 6】**

前記整列動作実行部（23）は、少なくとも、前記整列動作によって位置の変更が図られる前記モータサイクル（200）である第 1 モータサイクルと、該第 1 モータサイクルとは異なる前記モータサイクル（200）である第 2 モータサイクルと、該第 1 モータサイクル及び該第 2 モータサイクルとは異なる前記モータサイクル（200）である第 3 モータサイクルと、の位置関係情報に基づいて、該整列動作を実行する、

請求項 1 ～ 5 の何れか一項に記載の制御装置（20）。

**【請求項 7】**

前記第 2 モータサイクルは、前記第 1 モータサイクルよりも先んじて進んでおり、

前記第 3 モータサイクルは、前記第 1 モータサイクルよりも遅れて進んでいる、

請求項 6 に記載の制御装置（20）。

**【請求項 8】**

前記第 2 モータサイクル及び前記第 3 モータサイクルは、前記第 1 モータサイクルよりも先んじて進んでいる、

請求項 6 に記載の制御装置（20）。

**【請求項 9】**

前記第 2 モータサイクル及び前記第 3 モータサイクルは、前記第 1 モータサイクルよりも遅れて進んでいる、

請求項 6 に記載の制御装置（20）。

**【請求項 10】**

前記第 2 モータサイクル及び前記第 3 モータサイクルは、前記第 1 モータサイクルと同一の車列（L1、L2）に属している、

請求項 6 に記載の制御装置（20）。

**【請求項 11】**

前記第 2 モータサイクル及び前記第 3 モータサイクルは、前記第 1 モータサイクルと異なる車列（L1、L2）に属している、

請求項 6 に記載の制御装置（20）。

**【請求項 12】**

前記第 2 モータサイクル及び前記第 3 モータサイクルのうち的一方は、前記第 1 モータサイクルと同一の車列（L1、L2）に属しており、

前記第 2 モータサイクル及び前記第 3 モータサイクルのうち他方は、前記第 1 モータサイクルと異なる車列（L1、L2）に属している、

請求項 6 に記載の制御装置（20）。

**【請求項 13】**

前記整列動作実行部（23）は、前記隊列内での前記自車両（100）の配置の情報に基づいて、前記第 2 モータサイクル及び / 又は前記第 3 モータサイクルとして選択される車両を変化させる、

請求項 6 に記載の制御装置（20）。

**【請求項 14】**

前記整列動作実行部（23）は、前記整列動作によって位置の変更が図られる前記モータサイクル（200）の走行安定度に基づいて、該整列動作を実行する、

10

20

30

40

50

請求項 1 ~ 5 の何れか一項に記載の制御装置 ( 2 0 ) 。

【請求項 1 5】

ライダー支援システム ( 1 ) の制御方法であって、

制御装置 ( 2 0 ) の車速制御実行部 ( 2 2 ) が、自車両 ( 1 0 0 ) の走行中に取得される該自車両 ( 1 0 0 ) と少なくとも 1 つの先行車両 ( 3 0 0 ) との位置関係情報に基づいて、該自車両 ( 1 0 0 ) の車速制御動作を実行し、

更に、前記制御装置 ( 2 0 ) の整列動作実行部 ( 2 3 ) が、前記自車両 ( 1 0 0 ) を含む少なくとも 3 つのモータサイクル ( 2 0 0 ) がグループ走行を行うモードであるグループ走行モードが有効になっている状態での前記車速制御動作において、該少なくとも 3 つのモータサイクル ( 2 0 0 ) によって形成されている隊列の少なくとも一部を整列する整列動作を実行する、

制御方法。

10

20

30

40

50