

【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 1 区分

【発行日】平成29年11月24日 (2017.11.24)

【公開番号】特開2017-133893(P2017-133893A)

【公開日】平成29年8月3日 (2017.8.3)

【年通号数】公開・登録公報2017-029

【出願番号】特願2016-12760(P2016-12760)

【国際特許分類】

G 0 1 C 21/26 (2006.01)

B 6 0 W 30/10 (2006.01)

B 6 0 W 50/14 (2012.01)

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

B 6 2 D 6/00 (2006.01)

B 6 2 D 113/00 (2006.01)

【 F I 】

G 0 1 C 21/26 A

B 6 0 W 30/10

B 6 0 W 50/14

G 0 8 G 1/16 E

B 6 2 D 6/00

B 6 2 D 113:00

【手続補正書】

【提出日】平成29年10月10日 (2017.10.10)

【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】請求項 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 1】

運転者に代わって運転操作を実施可能な自動運転機能を備える車両 (A) において、前記自動運転機能から前記運転者への運転操作に係る制御権の移譲を、当該車両に搭載された報知機器 (10) を制御することで前記運転者に報知する報知制御装置であって、

前記自動運転機能から前記運転者に前記制御権が移譲される際に、前記運転者に対して前記制御権の移譲実行を通知するメイン権限移譲の処理を行うメイン権限移譲処理部 (40) と、

前記自動運転機能によって前記車両の運転操作が制御されている状況にて、車線変更を要する変更実施場面の発生を推定する推定部 (31) と、

前記推定部にて推定された前記変更実施場面における複数の走行環境要因に基づいて車線変更制御の難しさのレベルを見積もり、前記自動運転機能から前記運転者への前記制御権の移譲の可能性を判定する判定部 (32) と、

前記制御権の移譲の可能性がある場合に、前記判定部によって判定された前記レベルに対応した通知態様により、前記制御権の移譲の可能性を、前記制御権が移譲される理由と共に、前記報知機器を用いて前記運転者に予告通知するプレ権限移譲を、前記メイン権限移譲による前記制御権の移譲開始の猶予時間前に開始する通知部 (52) と、を備える報知制御装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 9】

運転者に代わって運転操作を実施可能な自動運転機能を備える車両（Ａ）において、前記自動運転機能から前記運転者への運転操作に係る制御権の移譲を、当該車両に搭載された報知機器（１０）を制御することで前記運転者に報知する報知制御方法であって、

少なくとも一つのプロセッサ（２１，２２，６１ａ）は、

前記自動運転機能によって前記車両の運転操作が制御されている状況にて、車線変更を要する変更実施場面の発生を推定し、

推定した前記変更実施場面における複数の走行環境要因に基づいて車線変更制御の難しさのレベルを見積もり、前記自動運転機能から前記運転者への前記制御権の移譲の可能性を判定し、

前記制御権の移譲の可能性がある場合に、判定した前記レベルに対応した通知態様により、前記制御権の移譲の可能性を、前記制御権が移譲される理由と共に、前記報知機器を用いて前記運転者に予告通知するプレ権限移譲を、メイン権限移譲による前記制御権の移譲開始の猶予時間前に開始し、

前記自動運転機能から前記運転者に前記制御権が移譲される際に、前記運転者に対して前記制御権の移譲実行を通知する前記メイン権限移譲の処理を行う報知制御方法。

【手続補正 3】

【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】

上記目的を達成するため、開示された第一の態様は、運転者に代わって運転操作を実施可能な自動運転機能を備える車両（Ａ）において、自動運転機能から運転者への運転操作に係る制御権の移譲を、当該車両に搭載された報知機器（１０）を制御することで運転者に報知する報知制御装置であって、自動運転機能から運転者に制御権が移譲される際に、運転者に対して制御権の移譲実行を通知するメイン権限移譲の処理を行うメイン権限移譲処理部（４０）と、自動運転機能によって車両の運転操作が制御されている状況にて、車線変更を要する変更実施場面の発生を推定する推定部（３１）と、推定部にて推定された変更実施場面における複数の走行環境要因に基づいて車線変更制御の難しさのレベルを見積もり、自動運転機能から運転者への制御権の移譲の可能性を判定する判定部（３２）と、制御権の移譲の可能性がある場合に、判定部によって判定されたレベルに対応した通知態様により、制御権の移譲の可能性を、制御権が移譲される理由と共に、報知機器を用いて運転者に予告通知するプレ権限移譲を、メイン権限移譲による制御権の移譲開始の猶予時間前に開始する通知部（５２）と、を備える報知制御装置とされる。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】０００７

【補正方法】変更

【補正の内容】

【０００７】

また、開示された第二の態様は、運転者に代わって運転操作を実施可能な自動運転機能を備える車両（Ａ）において、自動運転機能から運転者への運転操作に係る制御権の移譲を、当該車両に搭載された報知機器（１０）を制御することで運転者に報知する報知制御方法であって、少なくとも一つのプロセッサ（２１，２２，６１ａ）は、自動運転機能によって車両の運転操作が制御されている状況にて、車線変更を要する変更実施場面の発生を推定し、推定した変更実施場面における複数の走行環境要因に基づいて車線変更制御の難しさのレベルを見積もり、自動運転機能から運転者への制御権の移譲の可能性を判定し

、制御権の移譲の可能性がある場合に、判定したレベルに対応した通知態様により、制御権の移譲の可能性を、制御権が移譲される理由と共に、報知機器を用いて運転者に予告通知するプレ権限移譲を、メイン権限移譲による制御権の移譲開始の猶予時間前に開始し、自動運転機能から運転者に制御権が移譲される際に、運転者に対して制御権の移譲実行を通知するメイン権限移譲の処理を行う報知制御方法とされる。