

【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】平成30年3月8日(2018.3.8)

【公開番号】特開2017-102828(P2017-102828A)

【公開日】平成29年6月8日(2017.6.8)

【年通号数】公開・登録公報2017-021

【出願番号】特願2015-237547(P2015-237547)

【国際特許分類】

G 08 G 1/16 (2006.01)

B 60 R 21/00 (2006.01)

【F I】

G 08 G 1/16 D

B 60 R 21/00 6 2 8 E

【手続補正書】

【提出日】平成30年1月26日(2018.1.26)

【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】

自車両に搭載され、自車両の運動を制御する車両制御装置(10)であって、
進路変更先の車線において、該車線を走行する他車両の運動に基づいて、未来において
該車線を走行する他車両が存在しない領域を表す目標領域を探索し、該目標領域について
の運動を推定する目標運動推定部(S190)と、

前記目標領域の運動と自車両の運動とを一致させるために必要となる自車両の制御量を
前記目標領域に合流するための目標制御量として設定する制御量設定部(S220, S
230, S310, S320)と、

前記設定された目標制御量に従って自車両の運動を制御する運動制御部(S320)と
、
を備えた車両制御装置。