【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】令和2年7月16日(2020.7.16)

【公開番号】特開2019-185640(P2019-185640A)
【公開日】令和1年10月24日(2019.10.24)
【年通号数】公開・登録公報2019-043
【出願番号】特願2018-78918(P2018-78918)
【国際特許分類】
Ｇ０８Ｇ　1/16　(2006.01)
Ｇ０８Ｇ　1/09　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｇ０８Ｇ　1/16　Ａ
Ｇ０８Ｇ　1/09　Ｈ

【手続補正書】
【提出日】令和2年6月8日(2020.6.8)
【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（５００）に搭載される運転支援システム（１０）であって、
前記自車両の前方に存在する第１物体を検出可能な物体検出センサ（２０）と、
前記自車両の周囲に存在する第２物体と通信可能な通信部（２８）と、
前記物体検出センサによって検出された前記第１物体への前記自車両からの第１方位と、前記通信部によって通信した前記第２物体への前記自車両からの第２方位とが、同じ方位であるか否かを判定する方位判定部（１１０）と、
前記第１方位と前記第２方位とが同じ方位である場合、前記第１物体と前記第２物体とが同一の物体であるか否かを、前記物体検出センサおよび前記通信部によって取得された情報に基づき判定する同一性判定部（１１１）と、
前記第１物体と前記第２物体とが同一の物体と判定された場合、前記第１物体と前記第２物体とのうち、予め定められた方の物体から取得された情報に基づき運転支援を行う運転支援部（１１２）と、
を備え、
前記同一性判定部は、前記自車両から見た前記第１物体の角度幅を前記物体検出センサを用いて求め、前記自車両から見た前記第２物体の角度幅を前記通信部により取得された情報を用いて求め、前記第１物体の角度幅と前記第２物体の角度幅とに基づき、前記第１物体と前記第２物体とが同一の物体であるか否かを判定する、
運転支援システム。
【請求項２】
請求項１に記載の運転支援システムであって、
前記運転支援部は、前記第１物体と前記第２物体とが同一の物体ではないと判定された場合、前記第１物体と前記第２物体とのうち、前記自車両に対して衝突可能性の高い方の物体から取得された情報に基づき前記運転支援を行う、運転支援システム。
【請求項３】
請求項２に記載の運転支援システムであって、
前記運転支援部は、前記第１物体と前記第２物体とのうち、前記自車両との距離が近い

方の物体を、衝突危険性が高い方の物体であると判断する、運転支援システム。
【請求項４】
請求項１から請求項３までのいずれか一項に記載の運転支援システムであって、
前記運転支援部は、前記第１物体と前記第２物体とが同一の物体と判定された場合、前記第２物体から前記通信部を用いて取得された情報に基づき前記運転支援を行う、運転支援システム。
【請求項５】
自車両に搭載される運転支援システムが実行する方法であって、
前記自車両の前方に存在する第１物体を、物体検出センサを用いて検出し、
前記自車両の周囲に存在する第２物体と、通信部によって通信し、
前記物体検出センサによって検出された前記第１物体への前記自車両からの第１方位と、前記通信部によって通信した前記第２物体への前記自車両からの第２方位とが、同じ方位であるか否かを判定し、
前記第１方位と前記第２方位とが同じ方位である場合、前記自車両から見た前記第１物体の角度幅を前記物体検出センサを用いて求め、前記自車両から見た前記第２物体の角度幅を前記通信部により取得された情報を用いて求め、前記第１物体の角度幅と前記第２物体の角度幅とに基づき、前記第１物体と前記第２物体とが同一の物体であるか否かを判定し、
前記第１物体と前記第２物体とが同一の物体と判定された場合、前記第１物体と前記第２物体とのうち、予め定められた方の物体から取得された情報に基づき運転支援を行う、
方法。
【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、自車両（５００）に搭載される運転支援システム（１００）が提供される。この運転支援システムは、前記自車両の前方に存在する第１物体を検出可能な物体検出センサ（２０）と；前記自車両の周囲に存在する第２物体と通信可能な通信部（２８）と；前記物体検出センサによって検出された前記第１物体への前記自車両からの第１方位と、前記通信部によって通信した前記第２物体への前記自車両からの第２方位とが、同じ方位であるか否かを判定する方位判定部（１１０）と；前記第１方位と前記第２方位とが同じ方位である場合、前記第１物体と前記第２物体とが同一の物体であるか否かを、前記物体検出センサおよび前記通信部によって取得された情報に基づき判定する同一性判定部（１１１）と；前記第１物体と前記第２物体とが同一の物体と判定された場合、前記第１物体と前記第２物体とのうち、予め定められた方の物体から取得された情報に基づき運転支援を行う運転支援部（１１２）と；を備え、前記同一性判定部は、前記自車両から見た前記第１物体の角度幅を前記物体検出センサを用いて求め、前記自車両から見た前記第２物体の角度幅を前記通信部により取得された情報を用いて求め、前記第１物体の角度幅と前記第２物体の角度幅とに基づき、前記第１物体と前記第２物体とが同一の物体であるか否かを判定する。