

【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 11 月 12 日 (2020.11.12)

【公開番号】特開 2020-64554 (P2020-64554A)
【公開日】令和 2 年 4 月 23 日 (2020.4.23)
【年通号数】公開・登録公報 2020-016
【出願番号】特願 2018-197526 (P2018-197526)
【国際特許分類】

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

【F I】

G 0 8 G 1/16 F

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 10 月 2 日 (2020.10.2)

【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】

ドライバの安全運転を妨げる要因に関するデータを取得するセンサ (10、11、12、13、14、15、16、17、18、19、28) と、

前記ドライバの安全運転を妨げる要因に基づいて、ドライバの安全運転に対する支障の度合いを示す支障度を算出する支障度算出部 (21) と、

支障度をレベル分割するための閾値を設定するチューニング実施部 (22) と、

前記レベルに応じて車両の安全を向上させるガイドの内容を決定するガイド内容決定部 (23) と、

前記ガイド内容決定部により決定されたガイド内容を実施するガイド内容実施部 (24、24a、25、25a、26) と、を備え、

前記対話制御部によって決定されるガイド内容には、ドライバに対するガイドの提示、同乗者に対するガイドの提示、及びナビゲーションシステムへの停車推奨位置の次目的地としての設定、の何れかを含み、

前記支障度は、ドライバの安全運転に対する支障の度合いにより設定された閾値によりレベル分割され、分割された前記レベルに応じて前記ガイド内容の何れかが設定される運転ガイドシステム。

【請求項 2】

前記支障度は、機械学習により算出する請求項 1 に記載の運転ガイドシステム。

【請求項 3】

前記支障度は、ロジスティック回帰式により算出する請求項 2 に記載の運転ガイドシステム。

【請求項 4】

目的変数を支障度とし、説明変数をドライバの安全運転を妨げる要因とする請求項 3 に記載の運転ガイドシステム。

【請求項 5】

ドライバの安全運転を妨げる要因は、少なくとも、車両の種別、車両の車速、加速度、車両の位置、時刻、ドライバの状況、同乗者の状況、車内の状況、の何れかを含む請求項 1 から 4 の何れか一項に記載の運転ガイドシステム。

【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】

請求項1に記載した運転ガイドシステムは、ドライバの安全運転を妨げる要因に関するデータを取得するセンサ(10、11、12、13、14、15、16、17、18、19、28)と、前記ドライバの安全運転を妨げる要因に基づいて、ドライバの安全運転に対する支障の度合いを示す支障度を算出する支障度算出部(21)と、支障度をレベル分割するための閾値を設定するチューニング実施部(22)と、前記レベルに応じて車両の安全を向上させるガイドの内容を決定するガイド内容決定部(23)と、前記ガイド内容決定部により決定されたガイド内容を実施するガイド内容実施部(24、24a、25、25a、26)と、を備える。前記対話制御部によって決定されるガイド内容には、ドライバに対するガイドの提示、同乗者に対するガイドの提示、及びナビゲーションシステムへの停車推奨位置の次目的地としての設定、の何れかを含む。前記支障度は、ドライバの安全運転に対する支障の度合いにより設定された閾値によりレベル分割され、分割された前記レベルに応じて前記ガイド内容の何れかが設定される。