

【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4月26日(2018.4.26)

【公開番号】特開2017-174016(P2017-174016A)

【公開日】平成29年9月28日(2017.9.28)

【年通号数】公開・登録公報2017-037

【出願番号】特願2016-57504(P2016-57504)

【国際特許分類】

G 08 G 1/16 (2006.01)

B 60 R 21/00 (2006.01)

G 06 T 1/00 (2006.01)

【F I】

G 08 G 1/16 C

B 60 R 21/00 6 2 4 C

B 60 R 21/00 6 2 4 B

G 06 T 1/00 3 3 0 B

【手続補正書】

【提出日】平成30年3月19日(2018.3.19)

【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】

撮像手段(21)により撮像された画像に基づいて、自車の進行方向に存在する前方車を検知する車両検知装置(10)であって、

前記前方車が存在している場合に、前記画像と車両前部又は後部の辞書情報に基づいて、前記前方車の前側又は後側の車両端部における前記自車の進行方向に対する横方向の大きさを端部横幅として算出する端部幅算出部と、

前記自車の進行方向において前記前方車の側部が認識される状況か否かを判定する判定部と、

前記前方車の側部が認識される状況であると判定された場合に、前記前方車の側部における前記横方向の大きさを側部横幅として算出する側部幅算出部と、

前記前方車の側部が認識される状況であると判定された場合に、前記端部横幅を前記側部横幅により拡大側に補正して補正横幅を算出する横幅補正部と、
を備える車両検知装置。

【請求項2】

前記自車の進行方向に探査波が送信される場合に、前記前方車における前記探査波による検出点を取得する取得部を備え、

前記側部幅算出部は、前記前方車の側部における前記検出点に基づいて前記側部横幅を算出する請求項1に記載の車両検知装置。

【請求項3】

前記側部幅算出部は、前記前方車における前記車両端部の側方において複数の前記検出点が取得される場合に、その複数の検出点が並ぶ点列の長さに基づいて、前記側部横幅を算出する請求項2に記載の車両検知装置。

【請求項4】

前記判定部は、複数の前記検出点が並ぶ点列が直線状に延び、かつその点列が前記自車

の進行方向正面に存在している場合に、前記前方車の側部が認識される状況であると判定する請求項 2 又は 3 に記載の車両検知装置。

【請求項 5】

前記判定部は、前記前方車の移動方向と、複数の前記検出点が並ぶ点列の方向との乖離量が所定値以内である場合に、前記前方車の側部が認識される状況であると判定する請求項 2 乃至 4 のいずれか 1 項に記載の車両検知装置。

【請求項 6】

前記判定部は、複数の前記検出点が並ぶ点列が直線状に延び、かつそれら各検出点について前記自車に対する相対速度の差が所定値以内である場合に、前記前方車の側部が認識される状況であると判定する請求項 2 乃至 5 のいずれか 1 項に記載の車両検知装置。

【請求項 7】

前記自車の進行方向に対する前記前方車の傾き度合を推定する傾き推定部を備え、

前記横幅補正部は、前記傾き度合に基づいて、前記端部横幅を補正して前記補正横幅を算出する請求項 1 乃至 6 のいずれか 1 項に記載の車両検知装置。

【請求項 8】

撮像手段（21）により撮像された画像に基づいて、自車の進行方向に存在する前方車を検知する車両検知装置（10）であって、

前記前方車が存在している場合に、前記画像と車両前部又は後部の辞書情報とに基づいて、前記前方車の前側又は後側の車両端部における前記自車の進行方向に対する横方向の大きさを端部横幅として算出する端部幅算出部と、

前記自車の進行方向において前記前方車の側部が認識される状況か否かを判定する判定部と、

前記自車の進行方向に対する前記前方車の傾き度合を推定する傾き推定部と、

前記前方車の側部が認識される状況であると判定された場合に、前記傾き度合に基づいて、前記端部横幅を拡大側に補正して補正横幅を算出する横幅補正部と、
を備える車両検知装置。