

【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2部門第5区分

【発行日】平成28年2月12日(2016.2.12)

【公表番号】特表2015-520057(P2015-520057A)

【公表日】平成27年7月16日(2015.7.16)

【年通号数】公開・登録公報2015-045

【出願番号】特願2015-503395(P2015-503395)

【国際特許分類】

B 6 0 W	40/10	(2012.01)
B 6 0 T	8/1755	(2006.01)
G 0 1 C	19/00	(2013.01)
G 0 1 P	21/00	(2006.01)
G 0 1 P	15/16	(2013.01)
B 6 0 T	8/17	(2006.01)
B 6 0 T	7/12	(2006.01)
B 6 0 W	30/02	(2012.01)

【F I】

B 6 0 W	40/10	
B 6 0 T	8/1755	A
G 0 1 C	19/00	Z
G 0 1 P	21/00	
G 0 1 P	15/16	
B 6 0 T	8/17	B
B 6 0 T	7/12	Z
B 6 0 T	7/12	C
B 6 0 W	30/02	

【手続補正書】

【提出日】平成27年12月17日(2015.12.17)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0016

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0016】

図3_bに参照符号322で示す第2の時点において、車両302は第2の地点320へ移動しているとする。第2の地点320において、車両の中心軸は、線324で示すよう変化しているとする。再び、システム100のカメラ112は、視界領域における参照符号314で示す物または物体群を識別可能である。その後、車両302の中心軸324と、視界領域内にある線336で示される物314との位置との間の角度_{A2}を計算する。加えて、車両302から物314までの距離D_{A2}を計算してよい。同様に、車両302の中心軸318と、視界領域内にある物315の位置を示す線317との間の角度_{B2}を識別し、また車両302から物315までの距離D_{B2}を計算してよい。