

【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】0 0 1 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 1 6 】

図 3 b に参照符号 3 2 2 で示す第 2 の時点において、車両 3 0 2 は第 2 の地点 3 2 0 へ移動しているとする。第 2 の地点 3 2 0 において、車両の中心軸は、線 3 2 4 で示すように変化しているとする。再び、システム 1 0 0 のカメラ 1 1 2 は、視界領域における参照符号 3 1 4 で示す物または物体群を識別可能である。その後、車両 3 0 2 の中心軸 3 2 4 と、視界領域内にある線 3 3 6 で示される物 3 1 4 の位置との間の角度 θ_{A2} を計算する。加えて、車両 3 0 2 から物 3 1 4 までの距離 D_{A2} を計算してよい。同様に、車両 3 0 2 の中心軸 3 1 8 と、視界領域内にある物 3 1 5 の位置を示す線 3 1 7 との間の角度 θ_{B2} を識別し、また車両 3 0 2 から物 3 1 5 までの距離 D_{B2} を計算してよい。