

【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】令和 2 年 5 月 14 日 (2020.5.14)

【公開番号】特開 2019-188936 (P2019-188936A)

【公開日】令和 1 年 10 月 31 日 (2019.10.31)

【年通号数】公開・登録公報 2019-044

【出願番号】特願 2018-82089 (P2018-82089)

【国際特許分類】

B 6 0 W 30/095 (2012.01)

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

【F I】

B 6 0 W 30/095

G 0 8 G 1/16 C

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 4 月 2 日 (2020.4.2)

【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】

先行車を検出する周辺センサ (1 2 0) を備える車両 (1 0 0) に搭載される車両衝突推定装置 (1 1 0) であって、

前記車両の前方に衝突推定領域を設定する衝突推定領域設定部 (1 1 2) と、

前記先行車が前記衝突推定領域内に存在する場合に、前記車両と前記先行車とが衝突する可能性があるとして推定する衝突推定部 (1 1 4) と、を備え、

前記衝突推定領域設定部は、前記先行車が U ターンすることを推定させる予め定めた U ターン条件を満たす場合に、前記先行車が前記 U ターン条件を満たさない場合よりも前記車両の進行方向と交差する方向における前記衝突推定領域の幅を、前記車両の対向車線と反対側に向けて拡張する、車両衝突推定装置。

【請求項 2】

請求項 1 に記載の車両衝突推定装置であって、

前記 U ターン条件は、

前記先行車が前記車両の車幅範囲よりも前記車両の対向車線と反対側の範囲にあるという第 1 条件と、

前記先行車の進行方向が前記対向車線に向かうように前記車両の進行方向と交差しているという第 2 条件と、

前記車両の進行方向を基準とした前記先行車の進行方向のなす相対角度と前記相対角度の増加率とのうち少なくとも一方が予め定められた閾値以上であるという第 3 条件と、のうちの少なくとも 1 つを含む、車両衝突推定装置。

【請求項 3】

請求項 2 に記載の車両衝突推定装置であって、

前記 U ターン条件は、更に、

前記先行車の前記車両側のウィンカーが点灯しているという第 4 条件と、

前記先行車の速度が予め定められた閾値以下であるという第 5 条件と、のうちの少なくとも 1 つを含む車両衝突推定装置。

【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車両衝突推定装置であって、
前記衝突推定領域は、前記先行車が前記 U ターン条件を満たす場合、前記先行車のヨー角速度が大きい場合に前記ヨー角速度が小さい場合よりも拡張される、車両衝突推定装置。

【請求項 5】

請求項 1 から請求項 4 までのいずれか一項に記載の車両衝突推定装置であって、更に、
前記衝突推定部によって前記車両と前記先行車とが衝突する可能性があるとして推定された場合に、予め定められた衝突回避動作を実行する衝突回避動作実行部（116）を備える、車両衝突推定装置。

【請求項 6】

先行車を検出する周辺センサを備える車両に搭載される車両衝突推定装置であって、
前記車両の前方に衝突推定領域を設定する衝突推定領域設定部と、
前記先行車が前記衝突推定領域内に存在する場合に、前記車両と前記先行車とが衝突する可能性があるとして推定する衝突推定部と、を備え、
前記衝突推定領域設定部は、前記先行車が U ターンすることを推定させる予め定めた U ターン条件を満たす場合に、前記先行車が前記 U ターン条件を満たさない場合よりも前記衝突推定領域を拡張し、
前記 U ターン条件は、前記先行車の前記車両側のウィンカーが点灯しているという条件を含む、車両衝突推定装置。

【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】

本発明の一形態によれば、先行車を検出する周辺センサ（120）を備える車両（100）に搭載される車両衝突推定装置（110）が提供される。この車両衝突推定装置は；前記車両の前方に衝突推定領域を設定する衝突推定領域設定部（112）と；前記先行車が前記衝突推定領域内に存在する場合に、前記車両と前記先行車とが衝突する可能性があるとして推定する衝突推定部（114）と、を備え；前記衝突推定領域設定部は、前記先行車が U ターンすることを推定させる予め定めた U ターン条件を満たす場合に、前記先行車が前記 U ターン条件を満たさない場合よりも前記車両の進行方向と交差する方向における前記衝突推定領域の幅を、前記車両の対向車線と反対側に向けて拡張する。