

【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29年12月28日 (2017.12.28)

【公開番号】特開2017-124744(P2017-124744A)

【公開日】平成29年7月20日 (2017.7.20)

【年通号数】公開・登録公報2017-027

【出願番号】特願2016-5160(P2016-5160)

【国際特許分類】

B 6 2 D 6/00 (2006.01)

G 0 8 G 1/16 (2006.01)

B 6 2 D 101/00 (2006.01)

B 6 2 D 137/00 (2006.01)

【F I】

B 6 2 D 6/00

G 0 8 G 1/16 C

B 6 2 D 101:00

B 6 2 D 137:00

【手続補正書】

【提出日】平成29年11月17日 (2017.11.17)

【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】

自車両の車線変更を支援する車線変更支援装置 (1) であって、
前記車線変更に要する変更時間を設定する変更時間設定ユニット (9) と、
前記車線変更の開始前における自車両のヨー角を取得するヨー角取得ユニット (11) と、

前記変更時間設定ユニットが設定した前記変更時間において前記車線変更を実行するように、自車両の操舵ユニットを制御する操舵制御ユニット (17) と、
を備え、

前記変更時間設定ユニットは、前記ヨー角取得ユニットが取得した前記ヨー角が、前記車線変更における変更先の車線に自車両を近づけるヨー角である場合は、それ以外の場合よりも、前記変更時間を短く設定するとともに、前記ヨー角取得ユニットが取得した前記ヨー角が、前記変更先の車線から自車両を遠ざけるヨー角である場合は、それ以外の場合よりも、前記変更時間を長く設定する車線変更支援装置。

【請求項 2】

請求項 1 に記載の車線変更支援装置であって、
前記車線変更における横方向での移動距離を取得する移動距離取得ユニット (19) をさらに備え、

前記変更時間設定ユニットは、

前記移動距離取得ユニットが取得した前記移動距離が大きいほど、前記変更時間が長くなるように前記変更時間を算出する算出ユニット (21) と、

前記ヨー角取得ユニットが取得した前記ヨー角が、前記変更先の車線に自車両を近づけるヨー角である場合は、前記算出ユニットが算出した前記変更時間を短縮するとともに、前記ヨー角取得ユニットが取得した前記ヨー角が、前記変更先の車線から自車両を遠ざ

けるヨー角である場合は、前記算出ユニットが算出した前記変更時間を延長する補正ユニット(23)と、

を備える車線変更支援装置。

【請求項3】

請求項2に記載の車線変更支援装置であって、

前記ヨー角取得ユニットが取得した前記ヨー角の大きさが予め設定された閾値以下である場合、変更時間設定ユニットは、前記算出ユニットが算出した前記変更時間を設定する車線変更支援装置。

【請求項4】

自車両の車線変更を支援する車線変更支援装置(1)であって、

前記車線変更に要する変更時間を設定する変更時間設定ユニット(9)と、

前記車線変更の開始前における自車両の横方向での位置を取得する横位置取得ユニット(13)と、

前記変更時間設定ユニットが設定した前記変更時間において前記車線変更を実行するように、自車両の操舵ユニットを制御する操舵制御ユニット(17)と、

前記横位置取得ユニットが取得した前記横方向での位置を用いて、前記車線変更における横方向での移動距離を取得する移動距離取得ユニット(19)と、

を備え、

前記変更時間設定ユニットは、前記移動距離取得ユニットが取得した前記移動距離が大きいほど、前記変更時間が長くなるように前記変更時間を設定する車線変更支援装置。