

【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4年2月2日(2022.2.2)

【国際公開番号】WO2020/230301

【出願番号】特願2021-519211(P2021-519211)

【国際特許分類】

B 6 2 D 6/00(2006.01)

【F I】

B 6 2 D 6/00

10

【手続補正書】

【提出日】令和3年10月28日(2021.10.28)

【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】

20

車両の操舵を自律制御する自律操舵制御を含む車両の走行制御方法であって、
前記自律操舵制御を解除してドライバーによる手動操作に遷移するキャンセル閾値を、走行シーンに応じて複数設定し、

前記自律操舵制御を実行中に前記車両の走行シーンを検出し、
前記複数設定されたキャンセル閾値から、検出された走行シーンに応じたキャンセル閾値を抽出し、抽出したキャンセル閾値に基づいて、前記自律操舵制御を解除してドライバーによる手動操作に遷移するか否かを判定する車両の走行制御方法において、
ドライバーにより操作されるステアリングホイールの操舵トルクが、標準キャンセル閾値を超えた場合に、前記自律操舵制御を解除してドライバーによる手動操作に遷移する場合において、

30

前記走行シーンは、前記自律操舵制御の対象とされる地域内から地域外へ走行する第1走行シーンを含み、

前記第1走行シーンに対しては、前記標準キャンセル閾値より小さい第1キャンセル閾値を設定する車両の走行制御方法。

【請求項2】

車両の操舵を自律制御する自律操舵制御を含む車両の走行制御方法であって、
前記自律操舵制御を解除してドライバーによる手動操作に遷移するキャンセル閾値を、走行シーンに応じて複数設定し、

前記自律操舵制御を実行中に前記車両の走行シーンを検出し、
前記複数設定されたキャンセル閾値から、検出された走行シーンに応じたキャンセル閾値を抽出し、抽出したキャンセル閾値に基づいて、前記自律操舵制御を解除してドライバーによる手動操作に遷移するか否かを判定する車両の走行制御方法において、
ドライバーにより操作されるステアリングホイールの操舵トルクが、標準キャンセル閾値を超えた場合に、前記自律操舵制御を解除してドライバーによる手動操作に遷移する場合において、

40

前記走行シーンは、カーブ路を走行する第2走行シーンを含み、

前記第2走行シーンに対しては、前記標準キャンセル閾値より小さい第2キャンセル閾値を設定する車両の走行制御方法。

【請求項3】

前記走行シーンは、カーブ路を走行する第2走行シーンを含み、

50

前記第 2 走行シーンに対しては、前記標準キャンセル閾値より小さく前記前記第 1 キャンセル閾値より大きい第 2 キャンセル閾値を設定する請求項 1 に記載の車両の走行制御方法。

【請求項 4】

前記走行シーンは、カーブ路を走行する第 2 走行シーンを含み、
前記第 2 走行シーンにおいて、車両の旋回方向とドライバーにより操作されるステアリングホイールの旋回方向が逆方向である走行シーンの場合のキャンセル閾値は、車両の旋回方向とドライバーにより操作されるステアリングホイールの旋回方向が同じ方向である走行シーンの場合のキャンセル閾値に比べて大きい値を設定する請求項 1 に記載の車両の走行制御方法。

10

【請求項 5】

前記走行シーンは、予め格納した地図データから検出する請求項 1 ~ 4 のいずれか一項に記載の車両の走行制御方法。

【請求項 6】

車両の操舵を自律制御する自律操舵制御を備え、ドライバーにより操作されるステアリングホイールの操舵トルクが、キャンセル閾値を超えた場合に、前記自律操舵制御を解除してドライバーによる手動操作に遷移するように制御する車両の走行制御装置であって、
前記キャンセル閾値を、走行シーンに応じて複数設定し、
前記自律操舵制御を実行中に前記車両の走行シーンを検出し、
前記複数設定されたキャンセル閾値から、検出された走行シーンに応じたキャンセル閾値を抽出し、抽出したキャンセル閾値に基づいて、前記自律操舵制御を解除してドライバーによる手動操作に遷移するか否かを判定する車両の走行制御装置において、
ドライバーにより操作されるステアリングホイールの操舵トルクが、標準キャンセル閾値を超えた場合に、前記自律操舵制御を解除してドライバーによる手動操作に遷移する場合において、
前記走行シーンは、前記自律操舵制御の対象とされる地域内から地域外へ走行する第 1 走行シーンを含み、
前記第 1 走行シーンに対しては、前記標準キャンセル閾値より小さい第 1 キャンセル閾値を設定する車両の走行制御装置。

20

30

40

50