

【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 5 年 5 月 2 日 (2023.5.2)

【国際公開番号】 WO2022/249490
【出願番号】 特願 2022-503571 (P2022-503571)
【国際特許分類】
B 6 0 W 3 0 / 0 4 5 (2012.01)
【 F I 】
B 6 0 W 3 0 / 0 4 5

10

【手続補正書】
【提出日】 令和 4 年 1 月 18 日 (2022.1.18)
【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 9
【補正方法】 変更
【補正の内容】
【 0 0 1 9 】

また、制御装置 10 は、自車両の現在位置の情報を走行情報として自車位置検出装置 2 から取得する。また、制御装置 10 は、カーブ路及びそのカーブの大きさ（たとえば曲率又は曲率半径）、合流地点、分岐地点などの位置情報を地図データベース 3 から取得する。加えて、制御装置 10 は、ドライバによる車載機器 4 の操作情報を車載機器 4 から取得する。

20

【手続補正 2】
【補正対象書類名】 明細書
【補正対象項目名】 0 0 2 4
【補正方法】 変更
【補正の内容】
【 0 0 2 4 】

30

図 3 のステップ S 2 において、所定区間 Z x に合流点 P x が存在しないと判定された場合は、制御装置 10 は、処理をステップ S 5 に進め、設定された基準加速度上限値 A U 0 に基づいて車速指令を生成する。具体的には、ステップ S 5 において、自車両 V 0 の車速は、カーブ路 C の曲率に応じて設定されるとともに、前後加速度 A f が基準加速度上限値 A U 0 以下となるように設定される。すなわち、所定区間 Z x に合流点 P x が存在しない場合は、加速度上限値は基準加速度上限値 A U 0 に設定される。一方、ステップ S 2 において、所定区間 Z x に合流点 P x が存在すると判定された場合は、制御装置 10 は、処理をステップ S 3 に進める。

40

50