

【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 17 年 4 月 7 日 (2005.4.7)

【公開番号】特開 2001-301484 (P2001-301484A)

【公開日】平成 13 年 10 月 31 日 (2001.10.31)

【出願番号】特願 2001-30222 (P2001-30222)

【国際特許分類第 7 版】

B 6 0 K 31/00

B 6 0 R 21/00

F 0 2 D 29/02

// G 0 1 S 5/14

G 0 1 S 13/91

G 0 1 S 13/93

G 0 8 G 1/16

【F I】

B 6 0 K 31/00 Z

B 6 0 R 21/00 6 2 4 F

B 6 0 R 21/00 6 2 4 G

B 6 0 R 21/00 6 2 8 C

B 6 0 R 21/00 6 2 8 F

F 0 2 D 29/02 3 0 1 D

F 0 2 D 29/02 3 1 1 B

G 0 1 S 5/14

G 0 1 S 13/91 Z

G 0 1 S 13/93 Z

G 0 8 G 1/16 C

【手続補正書】

【提出日】平成 16 年 5 月 19 日 (2004.5.19)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】特許請求の範囲

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

自車の周囲の情報を取得するセンシング手段と、
 該センシング手段によって得られた自車の周囲の情報を基に、制限速度を遵守しつつ自車の希望運転動作を実施することの可否を判断する運転動作可否判断手段と、
 該運転動作可否判断手段の判断結果に基づいて、切り替えパラメータの値を切り替えることにより、縦方向の運転動作を前方車追従、規制速度への調整、停止準備の 3 つのうちのいずれかのパターンで与え、かつ、走行環境に応じて、滑らかな横方向の運転動作を生成する運転動作モデルを生成する運転動作モデル生成手段と、
 前記生成された運転動作モデルに応じた運転動作指令信号を生成する出力手段と、を備えることを特徴とする安全走行支援装置。

【請求項 2】

前記運転動作モデルは、直前車への追従、規制速度への速度調整、交通信号への対応動作、交差点進入動作、車線変更動作、追い越し動作、右折動作、または、左折動作のいずれかを記述するモデルであることを特徴とする請求項 1 に記載の安全走行支援装置。

【請求項 3】

更に、

衛星からのデータを受信することによって、自車の位置を特定し、道路地図案内システムを用いて前記希望運転動作を生成する手段を備えることを特徴とする請求項 1 に記載の安全走行支援装置。

【請求項 4】

(a) 自車の周囲の情報を取得するステップと、
(b) 該ステップ (a) によって得られた自車の周囲の情報を基に、制限速度を遵守しつつ自車の希望運転動作を実施することの可否を判断するステップと、
(c) 該ステップ (b) の判断結果に基づいて、切り替えパラメータの値を切り替えることにより、縦方向の運転動作を前方車追従、規制速度への調整、停止準備の 3 つのうちのいずれかのパターンで与え、かつ、走行環境に応じて、滑らかな横方向の運転動作を生成する運転動作モデルを生成するステップと、
(d) 前記生成された運転動作モデルに応じた運転動作指令信号を生成するステップと、
を備えることを特徴とする安全走行支援方法。

【請求項 5】

コンピュータに、車両の運転動作を制御させる処理であって、

(a) 自車の周囲の情報を取得するステップと、
(b) 該ステップ (a) によって得られた自車の周囲の情報を基に、制限速度を遵守しつつ自車の希望運転動作を実施することの可否を判断するステップと、
(c) 該ステップ (b) の判断結果に基づいて、切り替えパラメータの値を切り替えることにより、縦方向の運転動作を前方車追従、規制速度への調整、停止準備の 3 つのうちのいずれかのパターンで与え、かつ、走行環境に応じて、滑らかな横方向の運転動作を生成する運転動作モデルを生成するステップと、
(d) 前記生成された運転動作モデルに応じた運転動作指令信号を生成するステップと、
を備える処理を行わせることを特徴とするプログラムを記録した、コンピュータ読み取り可能な記録媒体。

【請求項 6】

コンピュータに、車両の運転動作を制御させる処理であって、

(a) 自車の周囲の情報を取得するステップと、
(b) 該ステップ (a) によって得られた自車の周囲の情報を基に、制限速度を遵守しつつ自車の希望運転動作を実施することの可否を判断するステップと、
(c) 該ステップ (b) の判断結果に基づいて、切り替えパラメータの値を切り替えることにより、縦方向の運転動作を前方車追従、規制速度への調整、停止準備の 3 つのうちのいずれかのパターンで与え、かつ、走行環境に応じて、滑らかな横方向の運転動作を生成する運転動作モデルを生成するステップと、
(d) 前記生成された運転動作モデルに応じた運転動作指令信号を生成するステップと、
を備える処理を行わせることを特徴とするプログラム。