

【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6部門第3区分

【発行日】令和7年5月29日(2025.5.29)

【公開番号】特開2024-30868(P2024-30868A)

【公開日】令和6年3月7日(2024.3.7)

【年通号数】公開公報(特許)2024-043

【出願番号】特願2022-134066(P2022-134066)

【国際特許分類】

G 08 G 1/16(2006.01)

10

B 60 W 30/09(2012.01)

B 60 W 40/04(2006.01)

B 60 W 60/00(2020.01)

B 60 W 50/14(2020.01)

【F I】

G 08 G 1/16 C

B 60 W 30/09

B 60 W 40/04

B 60 W 60/00

B 60 W 50/14

20

【手続補正書】

【提出日】令和7年5月21日(2025.5.21)

【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】

30

車両を自動運転制御する車両制御装置であって、

前記車両に搭載された、前記車両の周囲の他の物体を検知可能なセンサからのセンサ信号に基づいて、前記車両の後方において他の物体を検知可能な後方検知距離を求める検知可能距離判定部と、

前記後方検知距離が第1の距離閾値未満となる期間が第1の所定時間以上継続すると、前記車両に適用される自動運転制御レベルを、ドライバの運転への関与度合いが高くなるように変更する車両制御部と、
を有する車両制御装置。

【請求項2】

前記車両の周囲が渋滞しているか否か判定する渋滞判定部をさらに有し、

前記車両制御部は、前記車両の周囲が渋滞している場合において、前記後方検知距離が前記第1の距離閾値未満となる期間が前記第1の所定時間以上継続すると、前記車両に適用される自動運転制御レベルを、ドライバの関与が不要な制御レベルからドライバの関与が必要な制御レベルに変更する、請求項1に車両制御装置。

【請求項3】

前記車両制御部は、前記後方検知距離が前記第1の距離閾値よりも長い第2の距離閾値未満となる期間が第2の所定時間以上継続すると、前記車両が走行する車線内における、当該車線の横断方向における前記車両の位置の調整量を、前記後方検知距離が前記第2の距離閾値以上となる場合よりも小さくする、請求項1または2に記載の車両制御装置。

【請求項4】

40

50

前記車両制御部は、前記車両が走行中の道路に路肩が有る場合における前記第1の距離閾値を、前記車両が走行中の道路に路肩が無い場合における前記第1の距離閾値よりも小さく設定する、請求項1または2に記載の車両制御装置。

【請求項5】

前記センサ信号に基づいて前記車両の周囲に存在する物体を検出する検出部をさらに有し、

前記車両制御部は、前記検出部による前記物体の検出結果に基づいて、直近の所定期間ににおいて前記車両が走行中の道路の路肩を他の車両が走行可能な状態か否か判定し、他の車両が走行可能な状態である場合における前記第1の距離閾値を、他の車両が走行可能な状態でない場合における前記第1の距離閾値よりも小さく設定する、請求項1または2に記載の車両制御装置。

10

【請求項6】

前記車両制御部は、前記車両が走行中の道路に含まれる車線の幅が狭いほど、前記第1の距離閾値を小さく設定する、請求項1または2に記載の車両制御装置。

【請求項7】

車両を自動運転制御する車両制御方法であって、

前記車両に搭載された、前記車両の周囲の他の物体を検知可能なセンサからのセンサ信号に基づいて、前記車両の後方において他の物体を検知可能な後方検知距離を求め、

前記後方検知距離が第1の距離閾値未満となる期間が第1の所定時間以上継続すると、前記車両に適用される自動運転制御レベルを、ドライバの運転への関与度合いが高くなるように変更する、

ことを含む車両制御方法。

20

【請求項8】

車両に搭載された、前記車両の周囲の他の物体を検知可能なセンサからのセンサ信号に基づいて、前記車両の後方において他の物体を検知可能な後方検知距離を求め、

前記後方検知距離が第1の距離閾値未満となる期間が第1の所定時間以上継続すると、前記車両に適用される自動運転制御レベルを、ドライバの運転への関与度合いが高くなるように変更する、

ことを前記車両に搭載されたプロセッサに実行させるための車両制御用コンピュータプログラム。

30

40

50