

【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6年4月8日(2024.4.8)

【国際公開番号】WO2023/012647
 【出願番号】特願2023-539218(P2023-539218)

【国際特許分類】

B 6 0 W 3 0 / 1 6 (2 0 2 0 . 0 1)

B 6 0 W 4 0 / 0 4 (2 0 0 6 . 0 1)

【 F I 】

B 6 0 W 3 0 / 1 6

B 6 0 W 4 0 / 0 4

10

【手続補正書】

【提出日】令和5年12月11日(2023.12.11)

【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】

20

【特許請求の範囲】

【請求項1】

リーン車両(100)の挙動の制御装置(20)であって、
 前記リーン車両(100)の走行中に、該リーン車両(100)の周囲環境情報を取得する取得部(21)と、
 前記取得部(21)で取得される前記周囲環境情報に基づいて、自動加減速動作を前記リーン車両(100)に実行させる実行部(22)と、
 を備えており、

前記実行部(22)は、前記リーン車両(100)が複数の他のリーン車両(200A)と共にグループで走行するモードであるグループ走行モードが有効である場合に、前記自動加減速動作として、該リーン車両(100)の複数の周辺車両(200)を象徴する1つの仮想移動体に対する位置関係調整制御を行う動作を該リーン車両(100)に実行させる、

30

制御装置(20)。

【請求項2】

前記仮想移動体は、前記グループに属する複数の前記他のリーン車両(200A)のみを象徴する、

請求項1に記載の制御装置(20)。

【請求項3】

前記仮想移動体は、前記リーン車両(100)が属する第1車列(L1)に属する前記他のリーン車両(200A)と、該リーン車両(100)が属さない第2車列(L2)に属する前記他のリーン車両(200A)と、を象徴する、

40

請求項2に記載の制御装置(20)。

【請求項4】

前記取得部(21)は、前記周囲環境情報として、前記周辺車両(200)毎に、前記リーン車両(100)と該周辺車両(200)との位置関係情報(P1、P2)を取得し、

前記実行部(22)は、前記取得部(21)で前記周辺車両(200)毎に取得される複数の前記位置関係情報(P1、P2)に基づいて、前記1つの仮想移動体に対する前記位置関係調整制御の目標値(TV)を決定する、

50

請求項 1 ~ 3 の何れか一項に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 5】

前記実行部 (2 2) は、前記取得部 (2 1) で前記周辺車両 (2 0 0) 毎に取得される複数の前記位置関係情報 (P 1、P 2) に基づいて、前記リーン車両 (1 0 0) と前記仮想移動体との位置関係情報である仮想位置関係情報 (P V) を導出し、該仮想位置関係情報 (P V) に基づいて、前記 1 つの仮想移動体に対する前記位置関係調整制御の前記目標値 (T V) を決定する、

請求項 4 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 6】

前記実行部 (2 2) は、前記取得部 (2 1) で前記周辺車両 (2 0 0) 毎に取得される複数の前記位置関係情報 (P 1、P 2) に基づいて、該周辺車両 (2 0 0) 毎に、該周辺車両 (2 0 0) に対する個別の位置関係調整制御の目標値である個別目標値 (T 1、T 2) を決定し、該周辺車両 (2 0 0) 毎に決定された該個別目標値 (T 1、T 2) に基づいて、前記 1 つの仮想移動体に対する前記位置関係調整制御の前記目標値 (T V) を決定する、

10

請求項 4 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 7】

前記取得部 (2 1) は、前記位置関係情報 (P 1、P 2) として、前記リーン車両 (1 0 0) の前後方向での該リーン車両 (1 0 0) と前記周辺車両 (2 0 0) との位置関係情報と、該リーン車両 (1 0 0) の左右方向での該リーン車両 (1 0 0) と前記周辺車両 (2 0 0) との位置関係情報と、を取得する、

20

請求項 4 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 8】

前記実行部 (2 2) は、前記取得部 (2 1) で前記位置関係情報 (P 1、P 2) が取得される複数の前記周辺車両 (2 0 0) のそれぞれの重み (k 1、k 2) を決定し、該重み (k 1、k 2) に基づいて、前記 1 つの仮想移動体に対する前記位置関係調整制御の前記目標値 (T V) を決定する、

請求項 4 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 9】

前記実行部 (2 2) は、前記グループの車列情報に基づいて、前記重み (k 1、k 2) を決定する、

30

請求項 8 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 10】

前記実行部 (2 2) は、前記取得部 (2 1) で取得される前記周囲環境情報に基づいて、前記重み (k 1、k 2) を決定する、

請求項 8 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 11】

前記実行部 (2 2) は、前記リーン車両 (1 0 0) のライダーによる設定入力情報に基づいて、前記重み (k 1、k 2) を決定する、

請求項 8 に記載の制御装置 (2 0) 。

40

【請求項 12】

前記実行部 (2 2) は、前記リーン車両 (1 0 0) の車両挙動情報に基づいて、前記重み (k 1、k 2) を決定する、

請求項 8 に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 13】

前記実行部 (2 2) は、報知装置 (5 0) に前記仮想移動体を表す標章 (L V) を表示させる動作を実行する、

請求項 1 ~ 3 の何れか一項に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 14】

前記実行部 (2 2) は、報知装置 (5 0) に前記仮想移動体の情報 (V I) を報知させ

50

る動作を実行する、

請求項 1 ~ 3 の何れか一項に記載の制御装置 (2 0) 。

【請求項 1 5】

リーン車両 (1 0 0) の挙動の制御方法であって、

制御装置 (2 0) の取得部 (2 1) が、前記リーン車両 (1 0 0) の走行中に、該リーン車両 (1 0 0) の周囲環境情報を取得する取得ステップ (S 1 0 1) と、

前記制御装置 (2 0) の実行部 (2 2) が、前記取得ステップ (S 1 0 1) で取得される前記周囲環境情報に基づいて、自動加減速動作を前記リーン車両 (1 0 0) に実行させる実行ステップ (S 1 0 2) と、

を備えており、

前記実行ステップ (S 1 0 2) において、前記実行部 (2 2) は、前記リーン車両 (1 0 0) が複数の他のリーン車両 (2 0 0 A) と共にグループで走行するモードであるグループ走行モードが有効である場合に、前記自動加減速動作として、該リーン車両 (1 0 0) の複数の周辺車両 (2 0 0) を象徴する 1 つの仮想移動体に対する位置関係調整制御を行う動作を該リーン車両 (1 0 0) に実行させる、

制御方法。

10

20

30

40

50