

請求の範囲

- [請求項1] 鉄道車両の位置と、当該鉄道車両の進行方向にある障害物に関する情報を検知すべき範囲である検知範囲と、の対応関係を示す検知範囲情報を記憶する記憶部と、
- 前記鉄道車両の現在位置を取得する位置取得部と、
- 前記位置取得部により取得された前記現在位置と、前記記憶部に記憶された前記検知範囲情報と、に基づいて、前記現在位置に応じた前記検知範囲を取得する検知範囲取得部と、
- 前記検知範囲取得部により取得された前記検知範囲から前記障害物に関する情報を検知する検知部と、
- 前記検知部による検知結果を出力する出力部と、
- を備える、安全運転支援装置。
- [請求項2] 前記記憶部は、前記鉄道車両が走行する線路の分岐に関する分岐情報をさらに記憶し、
- 前記検知範囲取得部は、前記位置取得部により取得された前記現在位置と、前記記憶部に記憶された前記検知範囲情報とに加えて、さらに、前記記憶部に記憶された前記分岐情報に基づいて、前記現在位置と、前記鉄道車両の前記分岐を越えた先の進行方向と、に応じた前記検知範囲を取得する、
- 請求項1に記載の安全運転支援装置。
- [請求項3] 前記位置取得部は、前記現在位置を、緯度および経度により表される絶対位置、または前記鉄道車両の走行距離として取得する、
- 請求項1または2に記載の安全運転支援装置。
- [請求項4] 前記検知範囲は、複数の検知範囲を含み、
- 前記検知部は、前記複数の検知範囲の各々から前記障害物に関する情報を検知し、
- 前記出力部は、前記検知結果を、前記複数の検知範囲のいずれを対象として得られたものであるかを識別可能な形態で出力する、

- 請求項 1 ～ 3 のいずれか 1 項に記載の安全運転支援装置。
- [請求項5] 前記出力部は、前記検知結果として、前記障害物の有無と、前記障害物までの距離と、を出力する、
- 請求項 1 ～ 4 のいずれか 1 項に記載の安全運転支援装置。
- [請求項6] 前記出力部は、前記検知結果の出力形態を所定の基準に応じて変化させる、
- 請求項 1 ～ 5 のいずれか 1 項に記載の安全運転支援装置。
- [請求項7] 前記記憶部は、前記検知結果の履歴をさらに記憶し、
- 前記出力部は、前記履歴に基づいて特定される前記障害物の発生頻度に応じて、前記検知結果の出力形態を変化させる、
- 請求項 1 ～ 6 のいずれか 1 項に記載の安全運転支援装置。
- [請求項8] 前記検知部は、前記鉄道車両の進行方向の領域を撮像するように前記鉄道車両に設けられるカメラにより得られる撮像画像における前記検知範囲に対応した領域から、前記障害物に関する情報を検知する、
- 請求項 1 ～ 7 のいずれか 1 項に記載の安全運転支援装置。
- [請求項9] 前記出力部は、前記検知結果を前記撮像画像に重畳して出力する、
- 請求項 8 に記載の安全運転支援装置。
- [請求項10] ユーザの操作入力を受け付け、受け付けた前記操作入力に応じて前記検知範囲情報を変更する入力部をさらに備える、
- 請求項 1 ～ 9 のいずれか 1 項に記載の安全運転支援装置。