

請求の範囲

- [請求項1] 自動操舵により車両を走行させるための制御方法であって、
前記車両に対して設定された対象点が所定のルートを通過するように前記車両を制御する走行制御処理と、
前記対象点に設定される新たな対象点を選定する対象点選定処理と、
、
前記走行制御処理の制御対象である前記対象点を、前記対象点選定処理によって選定された前記新たな対象点に更新する対象点更新処理と、
を、実行する車両用の制御方法。
- [請求項2] 請求項1において、前記対象点選定処理は、前記所定のルートの形状的な仕様であるルート仕様、及び前記車両の仕様である車両仕様のうちの少なくともいずれか一方が反映された位置を、前記新たな対象点として選定する処理である車両用の制御方法。
- [請求項3] 請求項1または2において、前記対象点選定処理は、前記対象点の初期設定の位置を補正することにより、前記新たな対象点を選定する処理であり、
当該対象点選定処理による前記対象点の初期設定の位置の補正量は、前記所定のルートの形状的な仕様であるルート仕様を表す補正係数 D_1 と、前記車両の仕様である車両仕様を表す補正係数 D_2 と、を掛け合わせた量である車両用の制御方法。
- [請求項4] 請求項3において、前記補正係数 D_1 は、前記所定のルートの曲率に応じた補正係数であり、前記補正係数 D_2 は、前記車両のホイールベースに比例する補正係数である車両用の制御方法。
- [請求項5] 請求項3または4において、前記補正係数 D_1 は、前記所定のルートが直線路であるときゼロとなる係数である車両用の制御方法。
- [請求項6] 請求項3～5のいずれか1項において、前記補正係数 D_1 は、車線幅や車線の種別に応じて変動する係数である車両用の制御方法。
- [請求項7] 請求項3～6のいずれか1項において、前記補正係数 D_2 は、車幅

に応じて変動する係数である車両用の制御方法。

[請求項8] 請求項 1 ～ 7 のいずれか 1 項において、前記対象点選定処理は、前記所定のルート上の障害物を回避するため、あるいは走行中の車線を変更するための前記新たな対象点を選定可能である車両用の制御方法。

[請求項9] 請求項 8 において、前記対象点選定処理は、前記車両の外側の位置を前記新たな対象点として選定可能である車両用の制御方法。

[請求項10] 請求項 1 ～ 9 のいずれか 1 項において、前記対象点選定処理は、運転者による前記車両の運転中に当該運転者が好む前記車両の位置を学習し、該車両の位置の学習結果を利用して前記新たな対象点を選定する車両用の制御方法。

[請求項11] 自動操舵により車両を走行させるための制御システムであって、
前記車両に対して設定された対象点が所定のルートを通過するように前記車両を制御する車両制御部と、
前記対象点に設定される新たな対象点を選定する対象点選定処理部と、
前記車両制御部の制御対象である前記対象点を、前記対象点選定処理部によって選定された前記新たな対象点に更新する対象点更新処理部と、を含む車両用の制御システム。

[請求項12] 請求項 1 1 において、前記対象点選定処理部は、前記車両が走行する走路の形状的な仕様であるルート仕様、及び前記車両の仕様である車両仕様のうちの少なくともいずれか一方が反映された位置を、前記新たな対象点として選定する車両用の制御システム。

[請求項13] 請求項 1 1 または 1 2 において、走路における前記車両の車幅方向の位置を調整するために運転者が操作する操作部を含み、前記対象点選定処理部は、該操作部に対する運転者の操作に応じて前記新たな対象点の位置を補正する車両用の制御システム。