

元の単語、文	訳出単語、文	出現回数
車両	vehicle	33
請求項	claim	1
障害物	obstacle	8
指令権	directive right	1
操舵装置	steering device	2
駆動装置	drive device	2
制動装置	braking device	2
走行経路	travel route	2
車両制御部	vehicle control unit	1
ネットワーク	a network	1
車両制御装置	vehicle control device	3
外界認識装置	outside recognizing device	4
車々間通信装置	inter-vehicle communication device	2
周辺環境認識部	surrounding environment recognition unit	1
走行軌道生成部	running track generation unit	1
道路情報取得部	road information acquisition unit	1
車両(後続車)	vehicle (following vehicle)	1
車両(発見車)	vehicle (discovered vehicle)	1
車両(対向車)	vehicle (oncoming vehicle)	1
特許請求の範囲	Claims	1
障害物回避計画	obstacle avoidance plan	4
車々間通信受信部	inter-vehicle communication receiver	1
車々間通信送信部	inter-vehicle communication transmitter	1
自動運転制御方法	automatic drive control method	1
障害物回避計画作成部	obstacle avoidance planning generation unit	1
所定の走行経路上の複数の車両に対する障害物回避計画	obstacle avoidance plan for multiple vehicles on a given travel route	1
外界認識装置11は、自車両の周囲環境に関する情報を取得する装置である。	The outside recognizing device 11 is a device for acquiring information on the surrounding environment of the own vehicle.	1
前記複数の車両に含まれる第1の車両が、自身の走行経路における障害物を検知し	a first vehicle included in the multiple vehicles detects an obstacle on its own travel route,	1
前記第1の車両が、前記第2の車両が前記障害物を検知していないと判断した場合、	when the first vehicle determines that the second vehicle does not detect the obstacle	1
前記第1の車両が、前記複数の車両に含まれ、第2の車両が前記障害物を検知したかを判断し	it is determined whether the first vehicle is included in the multiple vehicles and a second vehicle detects the obstacle,	1
また、車両制御装置1は、自車両の通信ネットワークであるCAN(不図示)などに接続されている。	Further, vehicle control device 1 is connected to CAN (not shown) which is a communication network of the own vehicle.	1
車両制御装置1は、例えば、外界認識装置11、車々間通信装置12、操舵装置14、駆動装置15、制動装置16とに接続されている。	Vehicle control device 1 is connected to, for example, outside recognizing device 11, inter-vehicle communication device 12, steering device 14, drive device 15, and braking device 16.	1
車両制御装置1には、自車両に設けられた図示せぬセンサ群からCANを介して、車速、舵角、ヨーレートなどの車両情報が入力される。	Vehicle information such as vehicle speed, steering angle, and yaw rate is input to vehicle control device 1 from a group of sensors (not shown) provided on the own vehicle via CAN.	1
なお、CAN(Controller Area Network)とは、車載の電子回路や各装置を接続するためのネットワーク規格である。	The CAN (Controller Area Network) is an a network standard for connecting in-vehicle electronic circuits and various devices.	1
外界認識装置11としては例えば、自車両の前方を撮影する車載ステレオカメラ、自車両の前方、後方、右側方、左側方の周囲環境をそれぞれ撮影する車載カメラがある。	Examples of outside recognizing device 11 include an in-vehicle stereo camera that photographs the front of the own vehicle, and an in-vehicle camera that photographs the surrounding environment of the front, rear, right side, and left side of the own vehicle, respectively.	1