

#### 【翻訳前の明細書の例】

(特開 2020-190969 のデータの一部を利用させていただきました。)

#### 【0016】

車両制御装置 1 は、例えば、外界認識装置 1 1、車々間通信装置 1 2、操舵装置 1 4、駆動装置 1 5、制動装置 1 6 とに接続されている。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。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。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。

外界認識装置 1 1 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。外界認識装置 1 1 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。

#### 【符号の説明】

#### 【0065】

1…車両制御装置、1 1…外界認識装置、1 2…車々間通信装置、1 4…操舵装置、1 5…駆動装置、1 6…制動装置、1 0 1…周辺環境認識部、1 0 2…走行軌道生成部、1 0 3…車両制御部、1 0 4…道路情報取得部、1 0 5…車々間通信受信部、1 0 6…障害物回避計画作成部、1 0 7…車々間通信送信部、2 1…車両 (後続車)、2 2…車両 (発見車)、2 3…車両 (対向車)

#### 【特許請求の範囲】

#### 【請求項 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を用いた自動運転制御方法において、

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、

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、

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、前記複数の車両に対する前記障害物を回避するための走行計画である障害物回避計画を作成するための指令権を有し、前記複数の車両の少なくともいずれかと連携して前記障害物回避計画を作成することを特徴とする自動運転制御方法。