

# (12) International Application Status Report

**Received at International Bureau:** 20 September 2017 (20.09.2017)

**Information valid as of:** 20 February 2019 (20.02.2019)

**Report generated on:** 20 September 2019 (20.09.2019)

**(10) Publication number:**

WO2019/049267

**(43) Publication date:**

14 March 2019 (14.03.2019)

**(26) Publication language:**

Japanese (JA)

**(21) Application Number:**

PCT/JP2017/032291

**(22) Filing Date:**

07 September 2017 (07.09.2017)

**(25) Filing language:**

Japanese (JA)

**(51) International Patent Classification:**

**B60W 50/035** (2012.01); **B60T 7/12** (2006.01); **B60W 50/14** (2012.01)

**(71) Applicant(s):**

HONDA MOTOR CO., LTD. [JP/JP]; 1-1, Minami-Aoyama 2-chome, Minato-ku, Tokyo 1078556 (JP) *(for all designated states)*

**(72) Inventor(s):**

OCHIDA, Jun; c/o HONDA R&D CO., LTD., 4-1, Chuo 1-chome, Wako-shi, Saitama 3510193 (JP)

SHIKAMA, Mahito; c/o HONDA R&D CO., LTD., 4-1, Chuo 1-chome, Wako-shi, Saitama 3510193 (JP)

KANO, Tadahiko; c/o HONDA R&D CO., LTD., 4-1, Chuo 1-chome, Wako-shi, Saitama 3510193 (JP)

**(74) Agent(s):**

OHTSUKA, Yasunori; 7th Fl., Kioicho Park Bldg., 3-6, Kioicho, Chiyoda-ku, Tokyo 1020094 (JP)

**(54) Title (EN):** VEHICLE, AND CONTROL DEVICE AND CONTROL METHOD THEREFOR

**(54) Title (FR):** VÉHICULE, AINSI QUE DISPOSITIF DE COMMANDE ET PROCÉDÉ DE COMMANDE ASSOCIÉS

**(54) Title (JA):** 車両並びにその制御装置及び制御方法

**(57) Abstract:**

**(EN):** This control device for performing traveling control of a vehicle is provided with: a sensor that detects the surrounding circumstances of the vehicle; and a traveling control unit that performs traveling control for automatic driving on the basis of a detection result of the sensor. While stoppage shift control for performing deceleration or stoppage of the vehicle is executed, in the case where the detection result of the sensor or the state of the vehicle satisfies a predetermined condition, the traveling control unit causes the vehicle to stay on a traveling path, and in the case where the detection result of the sensor or the state of the vehicle does not satisfy a predetermined condition, the traveling control unit causes the vehicle to move to the outside of the path adjacent to the traveling path.

**(FR):** La présente invention concerne un dispositif de commande permettant d'effectuer une commande de déplacement d'un véhicule et comprenant : un capteur qui détecte les circonstances environnantes du véhicule ; et une unité de commande de déplacement qui effectue une commande de déplacement pour une conduite automatique sur la base d'un résultat de détection du capteur. Tandis qu'une commande de décalage d'arrêt pour effectuer une décélération ou un arrêt du véhicule est exécutée, dans le cas où le résultat de détection du capteur ou l'état du véhicule satisfait une condition prédéterminée, l'unité de commande de déplacement amène le véhicule à rester sur un trajet de déplacement, et dans le cas où le résultat de détection du capteur ou l'état du véhicule ne satisfait pas une condition prédéterminée, l'unité de commande de déplacement amène le véhicule à se déplacer vers l'extérieur du trajet adjacent au trajet de déplacement.

**(JA):** 車両の走行制御を行う制御装置は、車両の周囲の状況を検知するセンサと、センサの検出結果に基づいて自動運転のための走行制御を行う走行制御部と、を備える。走行制御部は、車両の減速又は停止を行う停止移行制御の実行中に、センサの検出結果又は車両の状態が所定の条件を満たす場合に、車両を走行路に留め、センサの検出結果又は車両の状態が所定の条件を満たさない場合に、車両を走行路に隣接する路外に移動させる。

**International search report:**

Received at International Bureau: 16 October 2017 (16.10.2017) [JP]

**International Report on Patentability (IPRP) Chapter II of the PCT:**

Not available

**(81) Designated States:**

AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW

European Patent Office (EPO) : AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR

African Intellectual Property Organization (OAPI) : BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG

African Regional Intellectual Property Organization (ARIPO) : BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW

Eurasian Patent Organization (EAPO) : AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM