

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2025年1月16日(16.01.2025)

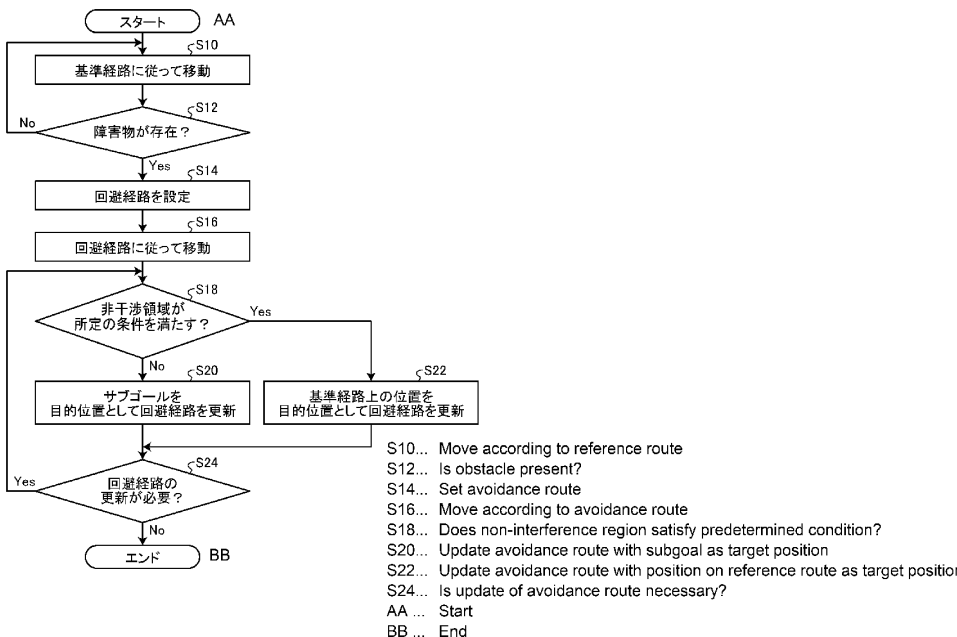


(10) 国際公開番号
WO 2025/013323 A1

- (51) 国際特許分類:
G05D 1/622 (2024.01) *G05D 1/242* (2024.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2024/005202
- (22) 国際出願日: 2024年2月15日(15.02.2024)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2023-113690 2023年7月11日(11.07.2023) JP
- (71) 出願人: 三菱重工業株式会社 (MITSUBISHI HEAVY INDUSTRIES, LTD.) [JP/JP]; 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 加藤 智司 (KATO, Satoshi); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 高木 一茂 (TAKAKI, Kazushige); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). ▲高▼尾 健司 (TAKAO, Kenji); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 弁理士法人酒井国際特許事務所 (SAKAI INTERNATIONAL PATENT OFFICE); 〒1000013 東京都千代田区霞が関3丁目8番1号 虎ノ門ダイビルイースト Tokyo (JP).
- (81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA,

(54) Title: CONTROL METHOD, PROGRAM, AND MOVING BODY

(54) 発明の名称: 制御方法、プログラム及び移動体



(57) Abstract: The present invention appropriately avoids an obstacle. This control method comprises: a step of moving a moving body according to a reference route; a step of causing a sensor to detect an obstacle located on a first direction side, which is a traveling direction of the moving body, when the moving body is moving according to the reference route; a step of setting an avoidance route if the obstacle is present on the first direction side; a step of moving the moving body according to the avoidance route; and a step of updating the avoidance route on the basis of the detection result of the

[続葉有]

BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MU, 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, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, ME, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

一 国際調査報告 (条約第21条(3))

obstacle by the sensor when the moving body is moving according to the avoidance route. In the step of updating the avoidance route, the updated avoidance route is set with a subgoal as a target position if the detection result of the obstacle by the sensor does not satisfy a predetermined condition, and is set with a position on the reference route as the target position if the detection result of the obstacle by the sensor satisfies the predetermined condition.

(57) 要約: 障害物を適切に回避する。制御方法は、基準経路に従って移動体を移動させるステップと、移動体が基準経路に従って移動している際に、センサに、移動体の進行方向である第1方向側に位置する障害物を検出させるステップと、第1方向側に障害物が存在する場合に、回避経路を設定するステップと、移動体を回避経路に従って移動させるステップと、移動体が回避経路に従って移動している際に、センサによる障害物の検出結果に基づき、回避経路を更新するステップと、を含み、回避経路を更新するステップにおいては、センサによる障害物の検出結果が所定の条件を満たさない場合には、サブゴールを目的位置として、更新用の回避経路を設定し、センサによる障害物の検出結果が所定の条件を満たす場合には、基準経路上の位置を目的位置として、更新用の回避経路を設定する。