

(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
2020年12月24日(24.12.2020)



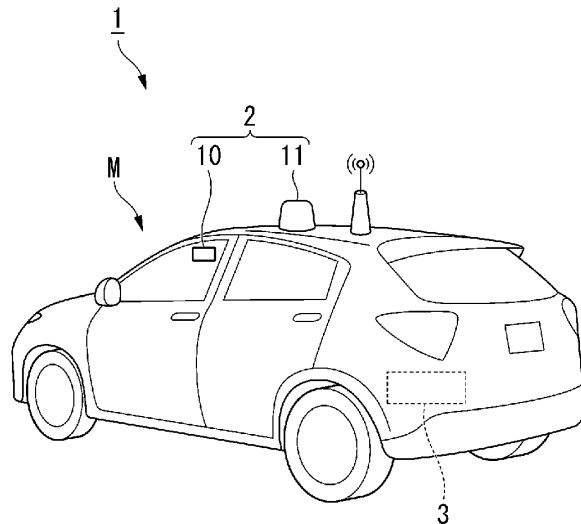
(10) 国際公開番号

WO 2020/256015 A1

- (51) 国際特許分類:
G08G 1/00 (2006.01) *G01C 21/34* (2006.01)
G08G 1/16 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2020/023759
- (22) 国際出願日: 2020年6月17日(17.06.2020)
- (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 2019-112892 2019年6月18日(18.06.2019) JP
- (71) 出願人: 株式会社 I H I (IHI CORPORATION)
[JP/JP]; 〒1358710 東京都江東区豊洲三丁目1番1号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 田川 悟 (TAGAWA Satoru); 〒1358710
東京都江東区豊洲三丁目1番1号 株式会社 I H I 内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 西澤 和純, 外 (NISHIZAWA Kazuyoshi et al.); 〒1006620 東京都千代田区丸の内一丁目9番2号 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, 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, 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, GH, GM, KE, LR, LS,

(54) Title: TRAVEL ROUTE GENERATION DEVICE AND CONTROL DEVICE

(54) 発明の名称: 走行経路生成装置及び制御装置



(57) Abstract: A travel route generation device (4) is provided with: a travel route acquisition unit (4) for acquiring position information (Pc) about a travel route (H) for carrying out autonomous travel or remotely piloted travel of a mobile body (M); a periphery information acquisition unit (22) for acquiring peripheral environment information; a danger location detection unit (23) for detecting, from the peripheral environment information, danger locations (Pd1-Pd3) where there is a risk of an accident; and an information processing unit (24) for assigning danger location information, which includes first information indicating the danger locations (Pd1-Pd3), to the position information (Pc) corresponding to the danger locations (Pd1-Pd3).

[続葉有]

MW, MZ, NA, RW, 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, 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)）

(57) 要約：移動体（M）が自律走行する又は遠隔操縦により走行するための走行経路（H）の位置情報（Pc）を取得する走行経路取得部（4）と、周囲環境情報を取得する周囲情報取得部（22）と、事故のリスクがある危険箇所（Pd1～Pd3）を周囲環境情報から検出する危険箇所検出部（23）と、危険箇所（Pd1～Pd3）に対応する位置情報（Pc）に対して、危険箇所（Pd1～Pd3）を示す第1の情報を含む危険箇所情報を付加する情報処理部（24）と、を備える、走行経路生成装置（4）。