

(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
2019年9月19日(19.09.2019)



(10) 国際公開番号

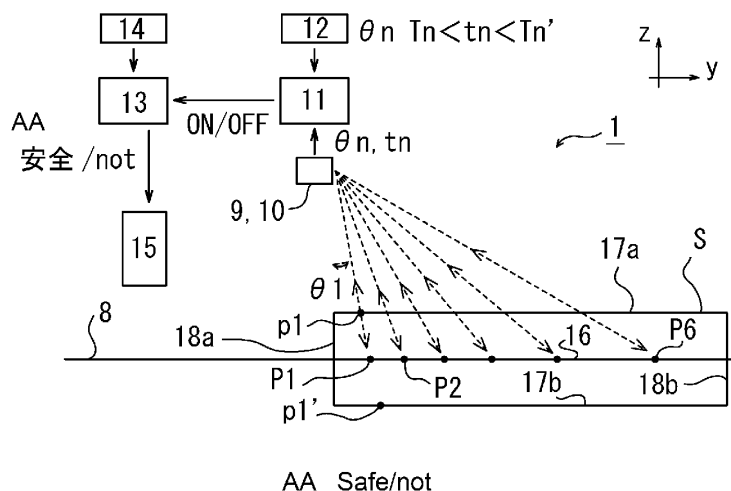
WO 2019/176116 A1

- (51) 国際特許分類:
G01S 17/93 (2006.01) *G05D 1/02* (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2018/010634
- (22) 国際出願日: 2018年3月16日(16.03.2018)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (71) 出願人: 株式会社三井E&Sマシナリー(MITSUI E&S MACHINERY CO., LTD.) [JP/JP]; 〒1048439 東京都中央区築地5丁目6番4号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 市村 欣也 (ICHIMURA, Kinya); 〒1048439 東京都中央区築地5丁目6番4号 三井造船株式会社内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 清流国際特許業務法人, 外 (SEIRYU Patent Professional Corporation et al.); 〒1040045 東京都中央区築地1丁目4番5号 第37興和ビル 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,

(54) Title: OBSTACLE SENSING SYSTEM AND OBSTACLE SENSING METHOD

(54) 発明の名称: 障害物検知システムおよび障害物検知方法

[図2]



(57) Abstract: Provided are an obstacle sensing system and an obstacle sensing method whereby precision when determining the presence/absence of an obstacle can be enhanced. In sensing of an obstacle by a configuration in which laser light is radiated from a transmission part 9 mounted to a moving body while the irradiation angle θ_n is varied, and reflected light of the laser light is received by a reception part 10, a sensing region S is set in advance in a region on the periphery of a reflection position P_n from which the laser light is reflected when there is no obstacle, and a determination

[続葉有]

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.

(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, 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:

— 国際調査報告 (条約第21条(3))

mechanism 13 determines whether an obstacle is present or absent in accordance with the reflected light reflected inside the sensing region S.

(57) 要約: 障害物の有無を判定する際の精度を向上できる障害物検知システムおよび障害物検知方法を提供する。移動体に設置される発信部 9 から照射角度 θ_n を変化させながらレーザ光を照射して、このレーザ光の反射光を受信部 10 で受光して障害物の有無を検知する際に、障害物がない場合にレーザ光が反射される反射地点 P_n の周辺領域に検知領域 S を予め設定して、検知領域 S の内側で反射する反射光に応じて判定機構 13 が障害物の有無を判定する。