

(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
2013 年 4 月 4 日(04.04.2013)



(10) 国際公開番号

WO 2013/047697 A1

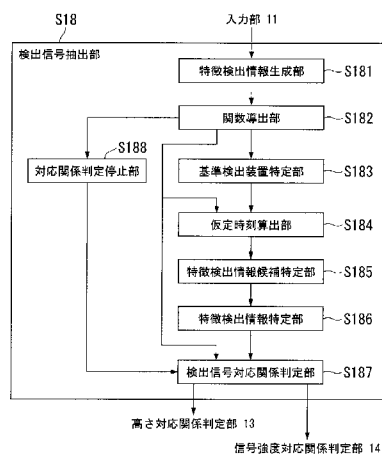
- (51) 国際特許分類:
G08G 1/015 (2006.01) G01B 11/04 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2012/074961
- (22) 国際出願日: 2012 年 9 月 27 日(27.09.2012)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2011-215483 2011 年 9 月 29 日(29.09.2011) JP
- (71) 出願人: 三菱重工業株式会社 (MITSUBISHI HEAVY INDUSTRIES, LTD.) [JP/JP]; 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 岡▲崎▼ 拓馬 (OKAZAKI Takuma); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 中山 博之 (NA-KAYAMA Hiroyuki); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 森 隆一郎, 外 (MORI Ryuichirou 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, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, 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, 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, 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,

[続葉有]

(54) Title: DEVICE FOR MEASURING OBJECT TO BE MEASURED, PROCESSING METHOD THEREOF, AND PROGRAM

(54) 発明の名称: 測定対象物測定装置及びその処理方法とプログラム

[図5]



- 11 INPUT UNIT
13 HEIGHT CORRESPONDENCE RELATION DETERMINATION UNIT
14 SIGNAL INTENSITY CORRESPONDENCE RELATION DETERMINATION UNIT
S18 DETECTION SIGNAL EXTRACTION UNIT
S181 FEATURE DETECTION INFORMATION GENERATION UNIT
S182 FUNCTION DERIVATION UNIT
S183 REFERENCE DETECTION DEVICE SPECIFICATION UNIT
S184 ASSUMED TIME CALCULATION UNIT
S185 FEATURE DETECTION INFORMATION CANDIDATE SPECIFICATION UNIT
S186 FEATURE DETECTION INFORMATION SPECIFICATION UNIT
S187 DETECTION SIGNAL CORRESPONDENCE RELATION DETERMINATION UNIT
S188 CORRESPONDENCE RELATIONSHIP DETERMINATION STOPPING UNIT

(57) Abstract: This processing method in a device (10) for measuring an object to be measured involves reading feature change information from feature detection information from an entrance-side detection device (21) and, out of the feature change information in an exit-side detection device (22), identifying feature detection information that includes the same feature change information. Of the identified feature detection information, feature detection information is identified that contains an assumed time, which is calculated by substituting into a prescribed function a feature detection time contained in one detection signal inputted from the entrance-side detection device (21), and a feature detection time closest to the time. The detection signal inputted from the entrance-side detection device (21), and the detection signal inputted from the exit-side detection device (22) used in generation of the identified feature detection information, are determined to be the detection signals corresponding to when the same feature of a vehicle (30) is detected.

(57) 要約: 本発明に係わる測定対象物測定装置 (10) の処理方法は、進入側検出装置 (21) の特徴検出情報から特徴増減情報を読み取って、通過側検出装置 (22) の特徴検出情報のうち、同一の特徴増減情報を含む特徴検出情報を特定する。この特定した特徴検出情報のうち、進入側検出装置 (21) より入力した一つの検出信号に含まれる特徴検出時刻を所定の関数に代入して算出して得た仮定時刻と、最も時刻の近い特徴検出時刻を含む特徴検出情報を特定する。進入側検出装置 (21) より入力した検出信号と、特定された特徴検出情報の生成に用いた通過側検出装置 (22) より入力した検出信号とを、車両 (30) の同一の特徴点を検出した際の対応する検出信号と判定する。

WO 2013/047697 A1



NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI 添付公開書類:

(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, — 国際調査報告 (条約第 21 条(3))
NE, SN, TD, TG).