(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10月9日(09.10.2025)

WIPO | PCT

(10) 国際公開番号
WO 2025/211024 A1

(51) 国際特許分類:
G05D 1/622 (2024.01) *G05D 1/242* (2024.01)
G05D 1/43 (2024.01) *G05D 1/644* (2024.01)

(21) 国際出願番号： PCT/JP2025/004513

(22) 国際出願日： 2025年2月12日(12.02.2025)

(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 2024-059725 2024年4月2日(02.04.2024) 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 (JP).

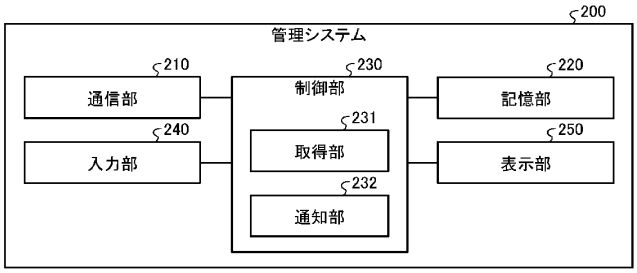
(72) 発明者: 加藤 智司 (**KATO, Satoshi**); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目２番３号 三菱重工業株式会社内 (JP). 高木 一茂 (**TAKAKI, Kazushige**); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目２番３号 三菱重工業株式会社内 (JP). ▲高▼尾 健司 (**TAKAO, Kenji**); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目２番３号 三菱重工業株式会社内 (JP).

(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 (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:** ROUTE SETTING METHOD, MOBILE OBJECT, MANAGEMENT SYSTEM, AND PROGRAM

(54) 発明の名称： 経路設定方法、移動体、管理システム及びプログラム



200 Management system
210 Communication unit
220 Storage unit
230 Control unit
231 Acquisition unit
232 Notification unit
240 Input unit
250 Display unit

(57) **Abstract:** The purpose of the present invention is to provide a route setting method that makes it possible to appropriately set a route for a mobile object, as well as a mobile object, a management system, and a program. A route setting method for a mobile object according to the present invention includes: a step for acquiring information indicating a target position of the mobile object; a step for acquiring information indicating the position of an obstacle; and a step for executing route calculation for the mobile object. The step for executing route calculation includes: a step for setting a mobile

WO 2025/211024 A1

[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, UY, 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))

object area on the basis of information concerning the shape of the mobile object, the mobile object area overlapping an occupied area including the area occupied by the mobile object, and the mobile object area having a shape formed by a plurality of circular or elliptical unit areas having respective parts overlapping each other; and a step for setting, as a route for the mobile object, a route directed to the target position, on which the obstacle does not overlap the mobile object area, on the basis of the information indicating the position of the obstacle.

(57) 要約:移動体の経路を適切に設定することができる経路設定方法、移動体、管理システム及びプログラムを提供すること。本開示に係る移動体の経路設定方法は、移動体の目的位置の情報を取得するステップと、障害物の位置の情報を取得するステップと、移動体の経路計算を実行するステップと、を含み、経路計算を実行するステップは、移動体の形状に関する情報に基づいて、移動体が占める領域を含む占有領域に重なり、かつ、複数の円形又は楕円形の単位領域の一部同士が重畳した形状の、移動体領域を設定するステップと、障害物の位置の情報に基づき、障害物が移動体領域と重ならず目的位置に向かう経路を、移動体の経路として設定するステップと、を含む。