

(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
2023年10月26日(26.10.2023)



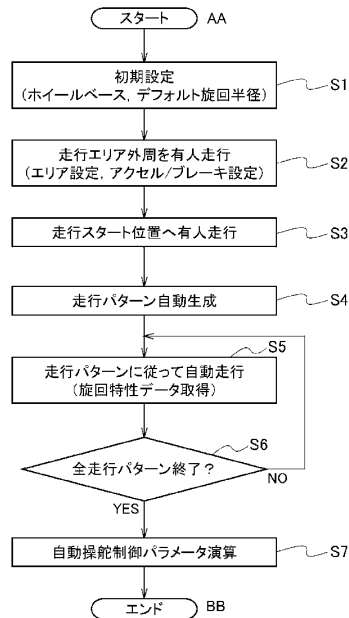
(10) 国際公開番号

WO 2023/204127 A1

- (51) 国際特許分類:
B62D 6/00 (2006.01) *B60W 40/12* (2012.01)
B60W 40/114 (2012.01) *B60W 60/00* (2020.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2023/014973
- (22) 国際出願日: 2023年4月13日(13.04.2023)
- (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 2022-069844 2022年4月21日(21.04.2022) 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: 三好 秀和, 外 (MIYOSHI Hidekazu et al.); 〒1050001 東京都港区虎ノ門一丁目2番8号 虎ノ門琴平タワー 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, 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, JP, 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,

(54) Title: TURNING CHARACTERISTIC SETTING METHOD OF AUTOMATIC VEHICLE DRIVING SYSTEM AND AUTOMATIC VEHICLE DRIVING SYSTEM

(54) 発明の名称: 車両自動運転システムの旋回特性設定方法及び車両自動運転システム



S1 Initial setting (wheelbase, default turning radius)
S2 Navigate in manned state along circumference of navigation area (set area, set accelerator/brake)
S3 Navigate in manned state to navigation start position
S4 Automatically generate navigation pattern
S5 Automatically navigate along navigation pattern (acquire turning characteristic data)
S6 Are all navigation patterns terminated?
S7 Calculate automatic steering control parameters
AA Start
BB End

(57) Abstract: According to the present invention, a navigation pattern for acquiring parameters of turning characteristics is automatically generated in a turning characteristic setting method of an automatic vehicle driving system (step S4). Data pertaining to the turning characteristics of a vehicle is acquired while causing the vehicle to automatically navigate in the generated navigation pattern (step S5). The parameters are set on the basis of the acquired data (step S6).

[続葉有]

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))

(57) 要約: 車両自動運転システムの旋回特性設定方法では、旋回特性のパラメータを取得するための走行パターンが自動で生成される(ステップS4)。生成された走行パターンで車両を自動走行させつつ車両の旋回特性に関するデータが取得される(ステップS5)。取得したデータに基づいてパラメータが設定される(ステップS6)。