

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2009年5月7日 (07.05.2009)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2009/057462 A1

- (51) 国際特許分類:
G01C 22/00 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2008/068841
- (22) 国際出願日: 2008年10月17日 (17.10.2008)
- (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 2007-280053
2007年10月29日 (29.10.2007) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 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番5号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 飯塚 健二

(IIZUKA, Kenji) [JP/JP]; 〒6768686 兵庫県高砂市荒井町新浜2丁目1番1号 三菱重工業株式会社高砂研究所内 Hyogo (JP). 森下 慶一 (MORISHITA, Keiichi) [JP/JP]; 〒6768686 兵庫県高砂市荒井町新浜2丁目1番1号 三菱重工業株式会社高砂研究所内 Hyogo (JP). 岡本 茂生 (OKAMOTO, Shigeo) [JP/JP]; 〒6768686 兵庫県高砂市荒井町新浜2丁目1番1号 三菱重工業株式会社高砂研究所内 Hyogo (JP).

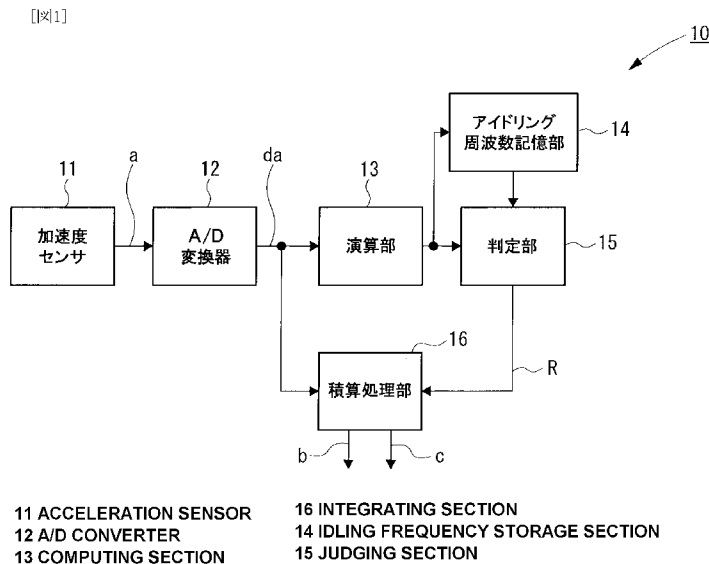
(74) 代理人: 光石俊郎, 外(MITSUISHI, Toshiro et al.); 〒1070052 東京都港区赤坂一丁目9番15号 光石法律特許事務所 Tokyo (JP).

(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, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, 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, KE, KG, KM, KN,

[続葉有]

(54) Title: DISTANCE MEASURING DEVICE FOR VEHICLES

(54) 発明の名称: 車両用距離検出装置



(57) Abstract: The acceleration signal (da) generated by digitizing the acceleration signal (a) outputted from an acceleration sensor (11) is integrated by an integrating section (16) to generate a speed signal (b). This speed signal (b) is integrated to generate a distance signal (c) representing a travel distance. A calculating section (13) determines a vibration frequency having the greatest vibration intensity by FFT calculation. If the vibration frequency having the greatest vibration frequency agrees with the idling frequency stored in an idling frequency storage section (14), a judging section (15) outputs a speed reset signal (R). When the speed reset signal (R) is outputted, the integrating section (16) forcibly changes the value of the speed signal (b) to be integrated to zero so as to prevent an increase of the cumulative error of the speed signal (c).

(57) 要約: 加速度センサ11から出力された加速度信号aをデジタル化した加速度信号daは、積算処理部16にて、積分されて速度信号bが求められ、更に、速度信号bを積分して走行距離を示す距離信号cが求められる。演算部13では、FFT演算をして振動強度が最も大きい振動周波数を求め

[続葉有]

WO 2009/057462 A1



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, PG, PH, PL, PT, RO, RS, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MT, NL, NO, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

(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, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY,

添付公開書類:
— 国際調査報告書

る。そして振動強度が最も大きい振動周波数が、アイドリング周波数記憶部 14 に記憶されているアイドリング周波数になっている場合には、判定部 15 から、速度リセット信号 R が出力される。速度リセット信号 R が出力されると、積算処理部 16 では、積分する速度信号 b の値を強制的に零にすることにより、速度信号 c の累積誤差の増大を防止している。