

(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 2013/047685 A1

- (51) 国際特許分類:
G08G 1/015 (2006.01) G01P 3/64 (2006.01)
G01B 11/04 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2012/074940
- (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 2011-215482 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 (NAKAYAMA 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, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

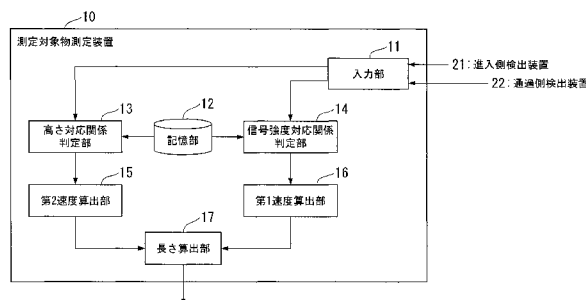
添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))

(54) Title: DEVICE FOR MEASURING AN 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2]



- 10 Device for measuring object to be measured
11 Input unit
12 Storage unit
13 Height correspondence relation determination unit
14 Signal intensity correspondence relation determination unit
15 Second velocity calculation unit
16 First velocity calculation unit
17 Length calculation unit
21 Entrance-side detection device
22 Exit-side detection device

(57) Abstract: This processing method in a device (10) for measuring an object to be measured involves inputting the strength of an optical signal reflected from the object to be measured, and grouping, for each signal strength correspondence relation showing the same portion of the object to be measured, the signal strengths of multiple reflected optical signals detected by the detection devices depending on time elapsed. The time difference between the signal strength detection times of each of the signal strengths from multiple detection devices (21, 22) is calculated for each grouped signal strength correspondence relation, and, on the basis of an installation interval (D) and said time differences between signal strength detection times, the velocity of the object to be measured at the signal strength detection time is calculated for each grouped signal strength correspondence relation. On the basis of the calculated velocity of the object to be measured, the length is calculated of the object to be measured in the advancement direction.

(57) 要約: 本発明に係わる測定対象物測定装置 (10) における処理方法は、測定対象物の光反射信号の強度を入力し、検出装置それぞれが時間経過に応じて複数検出した光反射信号の信号強度を、測定対象物の同一部位を示す信号強度の対応関係ごとに分類する。複数の検出装置

(21, 22) における信号強度それぞれの信号強度検出時刻の時刻差を、分類された信号強度の対応関係ごとに算出し、当該信号強度検出時刻の時刻差と設置間隔 (D) とに基づいて、信号強度検出時刻での測定対象物の速度を分類された信号強度の対応関係ごとに算出する。算出された測定対象物の速度に基づいて、測定対象物の進行方向の長さを算出する。