

(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1月2日(02.01.2025)



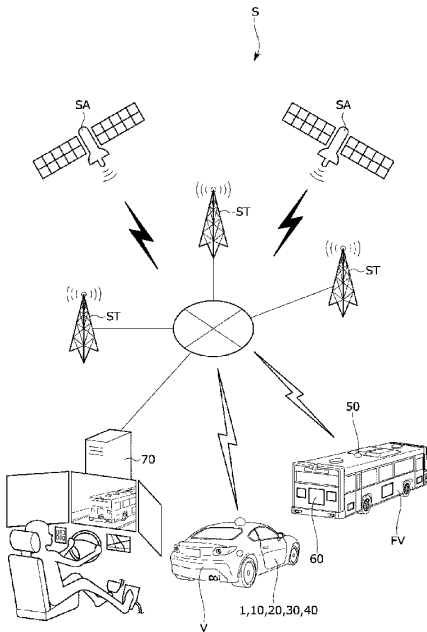
(10) 国際公開番号

WO 2025/005061 A1

- (51) 国際特許分類:
G01S 19/48 (2010.01) G08G 1/09 (2006.01)
G01C 21/28 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2024/022902
- (22) 国際出願日: 2024年6月24日(24.06.2024)
- (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 2023-108895 2023年6月30日(30.06.2023) JP
- (71) 出願人: 株式会社ブロードリーフ(BROADLEAF CO., LTD.) [JP/JP]; 〒1400002 東京都品川区東品川四丁目1番14号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 平野 喜丈 (HIRANO Yoshitake);
〒1400002 東京都品川区東品川四丁目1番14号 株式会社ブロードリーフ内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 弁理士法人信栄事務所(SHIN-EI, P.C.);
〒1050003 東京都港区西新橋一丁目7番13号 虎ノ門イーストビルディング8階 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, 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,

(54) Title: MOVEMENT CONTROL DEVICE, MOVEMENT CONTROL METHOD, AND MOVEMENT CONTROL PROGRAM

(54) 発明の名称: 移動制御装置、移動制御方法及び移動制御プログラム



(57) Abstract: A movement control device (1) controls the movement of a vehicle (V) on the basis of information relating to the current position of the vehicle (V). Specifically, the movement control device (1) comprises: an own-position estimating unit that estimates the current position of the vehicle (V) on the basis of GNSS information; an environment information acquiring unit that acquires environment information around the vehicle (V); and a movement information acquiring unit that acquires movement information of the vehicle (V). The own-position estimating unit estimates the current position of the vehicle (V) on the basis of the environment information when the GNSS information cannot be acquired. The own-position estimating unit estimates the current position of the vehicle (V) on the basis of the movement information when the GNSS information and the environment information cannot be acquired.

(57) 要約: 移動制御装置(1)は、車両(V)の現在位置の情報に基づいて車両(V)の移動を制御する。具体的には、移動制御装置(1)は、GNSS情報に基づいて車両(V)の現在位置を推定する自己位置推定部と、車両(V)の周囲における環境情報を取得する環境情報取得部と、車両(V)の移動情報を取得する移動情報取得部と、を備えている。自己位置推定部は、GNSS情報を取得できない場合に環境情報に基づいて車両(V)の現在位置を推定する。自己位置推定部は、GNSS情報及び環境情報を取得できない場合に、移動情報に基づいて車両(V)の現在位置を推定する。

[続葉有]

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, 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:

— 国際調査報告 (条約第21条(3))