

(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16日(16.01.2025)



(10) 国際公開番号

WO 2025/013321 A1

(51) 国際特許分類:

G05D 1/639 (2024.01) G05D 1/622 (2024.01)
G05D 1/225 (2024.01) G05D 105/28 (2024.01)
G05D 1/229 (2024.01) G05D 109/10 (2024.01)
G05D 1/242 (2024.01) G05D 111/30 (2024.01)
G05D 1/43 (2024.01) G05D 111/63 (2024.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2024/004939

(22) 国際出願日: 2024年2月14日(14.02.2024)

(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 2023-113688 2023年7月11日(11.07.2023) JP

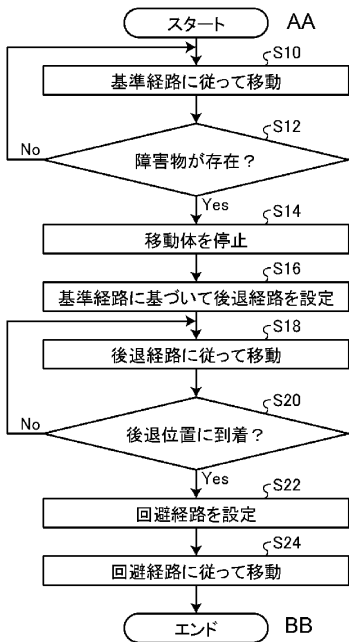
(71) 出願人: 三菱重工業株式会社 (MITSUBISHI
HEAVY INDUSTRIES, LTD.) [JP/JP]; 〒1008332
東京都千代田区丸の内三丁目2番
3号 Tokyo (JP).

(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 Tokyo (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 Tokyo (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 Tokyo (JP).

(74) 代理人: 弁理士法人酒井国際特許事務所
(SAKAI INTERNATIONAL PATENT OFFICE);

(54) Title: CONTROL METHOD, PROGRAM, AND MOVING BODY

(54) 発明の名称: 制御方法、プログラム及び移動体



S10... Move along reference path
S12... Does obstacle exist?
S14... Stop moving body
S16... Set retreat path on basis of reference path
S18... Move along retreat path
S20... Has retreat position been reached?
S22... Set avoidance path
S24... Move along avoidance path
AA ... Start
BB ... End

(57) Abstract: The purpose of the present invention is to avoid obstacles appropriately. This control method for controlling a moving body that moves automatically comprises: a step for moving a moving body along a reference path; a step for causing a sensor provided on the moving body to detect an obstacle located on the side toward a first direction, which is the traveling direction of the moving body, while the moving body is moving along the reference path; a step for stopping the moving body if an obstacle exists on the side toward the first direction; a step for setting a retreat path for returning

[続葉有]

〒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 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, 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))

in a second direction opposite to the first direction, on the basis of the reference path; and a step for moving the stopped moving body along the retreat path.

(57) 要約: 障害物を適切に回避する。制御方法は、自動で移動する移動体の制御方法であって、基準経路に従って移動体を移動させるステップと、移動体が前記基準経路に従って移動している際に、移動体に設けられたセンサに、移動体の進行方向である第1方向側に位置する障害物を検出させるステップと、第1方向側に障害物が存在する場合に、移動体を停止させるステップと、基準経路に基づいて、第1方向とは反対の第2方向に戻る後退経路を設定するステップと、停止した移動体を、後退経路に従って移動させるステップと、を含む。