

請求の範囲

- [請求項1] 車輪と車両本体との間に配置され、前記車輪から前記車両本体に入力される振動を低減させる機能である緩衝性能を調整可能な緩衝機構と、
- 前記車両本体の重量を検出する重量検出部と、
- 前記車両本体の走行位置を検出する走行位置検出部と、
- 前記緩衝機構の緩衝性能を制御する制御装置と、を含み、
- 前記制御装置は、前記車両本体の重量に基づいて、前記車両本体の走行位置と前記緩衝性能を設定した運転パターンを取得し、
- 前記取得した運転パターンと、前記走行位置検出部で検出した結果に基づいて、前記緩衝機構の前記緩衝性能を制御する車両用制振システム。
- [請求項2] 前記運転パターンは、前記車両本体の走行路面の情報と前記車両本体の重量と走行時の速度とに基づいて、位置毎に前記車両本体の振動を緩衝する前記緩衝機構の緩衝性能を設定した情報である請求項1に記載の車両用制振システム。
- [請求項3] 前記走行位置検出部は、前記車両本体を移動させる駆動部のデータに基づいて、位置を算出する請求項1または請求項2に記載の車両用制振システム。
- [請求項4] 外部の機器と通信を行う通信部を有し、
- 前記制御装置は、前記通信部を用いて、前記車両本体の重量の情報を出力し、前記情報を取得する請求項1から請求項3のいずれか一項に記載の車両用制振システム。
- [請求項5] 前記緩衝機構は、弾性力を生じさせる弾性部と、減衰力を生じさせる減衰部と、を含む請求項1から請求項4のいずれか一項に記載の車両用制振システム。
- [請求項6] 前記制御装置は、前記車両本体の緩衝状態を検出する緩衝状態検出部を有し、

前記緩衝状態検出部で、検出した緩衝状態と、前記運転パターンで設定されている状態との差が閾値範囲以上である場合、前記緩衝機構の制御を停止する請求項1から請求項5のいずれか一項に記載の車両用制振システム。

[請求項7] 前記緩衝状態検出部は、前記車両本体の加速度を検出する加速度センサの検出値に基づいて、前記緩衝状態を算出する請求項6に記載の車両用制振システム。

[請求項8] 前記制御装置から情報を取得する中央制御装置を有し、
同一区間で、前記緩衝機構の制御を停止する車両が複数ある場合、前記同一区間の路面の情報を再取得し、
同一区間で、前記緩衝機構の制御を停止する車両が複数ない場合、前記車両本体の状態を検査する請求項6または請求項7に記載の車両用制振システム。

[請求項9] 車輪と車両本体との間に配置され、前記車輪から前記車両本体に入力される振動を低減させる機能である緩衝性能を調整可能な緩衝機構の緩衝性能を制御する車両制振方法であって、
前記車両本体の重量を検出するステップと、
前記車両本体の重量に基づいて、前記車両本体の走行位置と前記緩衝性能を設定した運転パターンを取得し、
前記車両本体の走行位置を検出するステップと、
前記取得した運転パターンと、走行位置を検出した結果に基づいて、前記緩衝機構の前記緩衝性能を制御するステップと、を含む車両制振方法。

[請求項10] 車輪と車両本体との間に配置され、前記車輪から前記車両本体に入力される振動を低減させる機能である緩衝性能を調整可能な緩衝機構の緩衝性能を制御する車両制振プログラムであって、
前記車両本体の重量を検出するステップと、
前記車両本体の重量に基づいて、前記車両本体の走行位置と前記緩

衝性能を設定した運転パターンを取得し、
前記車両本体の走行位置を検出するステップと、
前記取得した運転パターンと、走行位置を検出した結果に基づいて
、前記緩衝機構の前記緩衝性能を制御するステップと、を実行させる
車両制振プログラム。