(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
2023年7月6日(06.07.2023)

WIPO | PCT

(10) 国際公開番号
WO 2023/127216 A1

(51) 国際特許分類:
G08G 1/00 (2006.01) *G08G 1/16* (2006.01)
G08G 1/09 (2006.01) *G01C 21/28* (2006.01)
G08G 1/13 (2006.01) *B60W 30/165* (2020.01)

(21) 国際出願番号： PCT/JP2022/036869

(22) 国際出願日： 2022年9月30日(30.09.2022)

(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 2021-213338 2021年12月27日(27.12.2021) 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１３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１３番１４号 グラスキューブ品川８階 株式会社ブロードリーフ内 Tokyo (JP).

(74) 代理人:秋山 敦, 外(**AKIYAMA, Atsushi** et al.); 〒1076033 東京都港区赤坂１丁目１２番３２号 アーク森ビル３３階 Tokyo (JP).

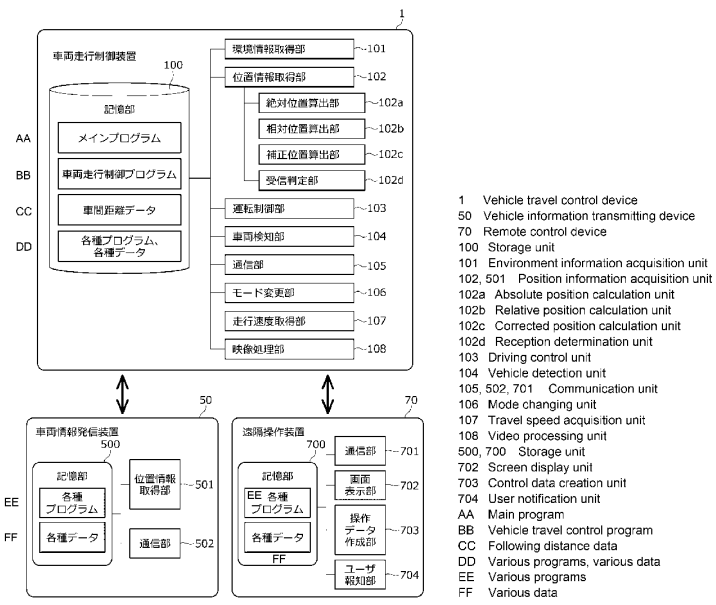
(81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR,

WO 2023/127216 A1

(54) **Title:** VEHICLE TRAVEL CONTROL DEVICE, METHOD FOR ACQUIRING VEHICLE POSITION INFORMATION, COMPUTER-READABLE RECORDING MEDIUM, AND PROGRAM FOR ACQUIRING VEHICLE POSITION INFORMATION

(54) 発明の名称： 車両走行制御装置、車両位置情報取得方法、コンピュータ読み取り可能な記録媒体、及び、車両位置情報取得処理プログラム

[図5]



1 Vehicle travel control device
50 Vehicle information transmitting device
70 Remote control device
100 Storage unit
101 Environment information acquisition unit
102, 501 Position information acquisition unit
102a Absolute position calculation unit
102b Relative position calculation unit
102c Corrected position calculation unit
102d Reception determination unit
103 Driving control unit
104 Vehicle detection unit
105, 502, 701 Communication unit
106 Mode changing unit
107 Travel speed acquisition unit
108 Video processing unit
500, 700 Storage unit
702 Screen display unit
703 Control data creation unit
704 User notification unit
AA Main program
BB Vehicle travel control program
CC Following distance data
DD Various programs, various data
EE Various programs
FF Various data

(57) **Abstract:** Provided is a vehicle travel control device capable of measuring the current position of a traveling vehicle more accurately. A vehicle travel control device 1 is connected to a remote control device 70 that controls the travel of the vehicle through communication over a network, the vehicle travel control device 1 being equipped with an absolute

[続葉有]

LS, 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, 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, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, 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, 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:

一 国際調査報告(条約第21条(3))

position calculation unit 102a that acquires, through a GNSS receiver 211 onboard a vehicle C, GNSS information required for standalone positioning and calculates an absolute position of the vehicle by standalone positioning, a reception determination unit 102d that determines whether GNSS correction information required for relative positioning can be received from an external reference station, a relative position calculation unit 102b that calculates a relative position of the vehicle by relative positioning, and a communication unit 701 that transmits information on the current position of the vehicle to the remote control device, wherein the communication unit transmits position information based on the relative position in the case where the GNSS correction information can be received and transmits position information based on the absolute position in the case where the GNSS correction information cannot be received.

(57) 要約:走行する車両の現在位置をより正確に測定することが可能な車両走行制御装置を提供する。車両走行制御装置１は、ネットワークを介した通信によって車両の走行を操作する遠隔操作装置７０と接続され、車両走行制御装置１は、車両Ｃに搭載されたＧＮＳＳ受信機２１１を通じて単独測位に必要なＧＮＳＳ情報を取得し、単独測位によって車両の絶対位置を算出する絶対位置算出部１０２ａと、外部の基準局から相対測位に必要なＧＮＳＳ補正情報を受信できるか否かを判定する受信判定部１０２ｄと、相対測位によって車両の相対位置を算出する相対位置算出部１０２ｂと、車両の現在位置の情報を遠隔操作装置に送信する通信部７０１と、を具備し、通信部は、ＧＮＳＳ補正情報を受信できる場合に相対位置に基づく位置情報を送信し、ＧＮＳＳ補正情報を受信できない場合に絶対位置に基づく位置情報を送信する。