

(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
2024年12月12日(12.12.2024)



(10) 国際公開番号

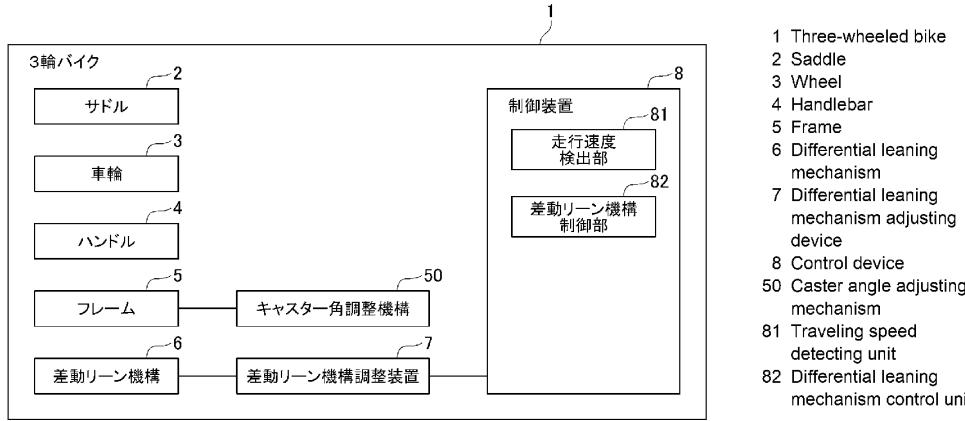
WO 2024/253029 A1

- (51) 国際特許分類:
B62K 5/10 (2013.01) B62K 5/05 (2013.01)
B62K 25/16 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2024/019979
- (22) 国際出願日: 2024年5月31日(31.05.2024)
- (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 2023-094652 2023年6月8日(08.06.2023) JP
- (71) 出願人: 学校法人千葉工業大学
(CHIBA INSTITUTE OF TECHNOLOGY) [JP/
JP]; 〒2750016 千葉県習志野市津田沼 2
- 1 7 - 1 Chiba (JP).
- (72) 発明者: 荻原 一輝 (OGIHARA Kazuki);
〒2750016 千葉県習志野市津田沼 2 - 1 7 -
1 学校法人千葉工業大学内 Chiba (JP). 鈴木
隆明(HOKOI Takaaki); 〒2750016 千葉県習志
野市津田沼 2 - 1 7 - 1 学校法人千葉工業
大学内 Chiba (JP). 戸田 健吾(TODA Kengo);
〒2750016 千葉県習志野市津田沼 2 - 1 7 - 1
学校法人千葉工業大学内 Chiba (JP). 松澤 孝明
(MATSUZAWA Takaaki); 〒2750016 千葉県習
志野市津田沼 2 - 1 7 - 1 学校法人千葉工業大
学内 Chiba (JP). 大和 秀彰(YAMATO Hideaki);
〒2750016 千葉県習志野市津田沼 2 - 1 7 - 1
学校法人千葉工業大学内 Chiba (JP). 小太刀 崇
(KODACHI Takashi); 〒2750016 千葉県習志野
市津田沼 2 - 1 7 - 1 学校法人千葉工業大学

(54) Title: VEHICLE

(54) 発明の名称: 車両

[図13]



(57) Abstract: [Problem] To provide a vehicle with which it is possible to improve operability when traveling at high speed and to make the vehicle less liable to tip over when traveling at low speed. [Solution] A three-wheeled bike 1 comprises a saddle 2, wheels 3, a handlebar 4, a frame 5, and a differential leaning mechanism 6. The three-wheeled bike 1 comprises: a control device 8 for controlling the three-wheeled bike 1; and a differential leaning mechanism adjusting device 7 for adjusting a damping force of the differential leaning mechanism 6. The control device 8 comprises: a traveling speed detecting unit 81 for detecting the traveling speed of the three-wheeled bike 1; and a differential leaning mechanism control unit 82 for causing the differential leaning mechanism adjusting device 7 to adjust the damping force of the

[続葉有]

内 Chiba (JP). 古田 貴之(FURUTA Takayuki);
〒2750016 千葉県習志野市津田沼 2 - 1 7 -
1 学校法人千葉工業大学内 Chiba (JP).

(74) 代理人: 福井 仁(FUKUI Hitoshi); 〒1660003 東
京都杉並区高円寺南 2 - 5 0 - 2 Y
Sビル3F 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:

一 国際調査報告 (条約第21条(3))

differential leaning mechanism 6 so as to reduce the damping force when the traveling speed detected by the traveling speed detecting unit 81 is high, and causing the differential leaning mechanism adjusting device 7 to adjust the damping force of the differential leaning mechanism 6 so as to increase the damping force when the traveling speed detected by the traveling speed detecting unit 81 is low.

(57) 要約: 【課題】 高速走行時に操作性を向上させることができ、低速走行時に転倒しにくくさせることができる車両の提供。 【解決手段】 3輪バイク1は、サドル2と、車輪3と、ハンドル4と、フレーム5と、差動リーン機構6を備える。3輪バイク1は、3輪バイク1を制御する制御装置8と、差動リーン機構6の減衰力を調整する差動リーン機構調整装置7とを備える。制御装置8は、3輪バイク1の走行速度を検出する走行速度検出部81と、走行速度検出部81にて検出された走行速度が速い場合に、減衰力を小さくするように差動リーン機構6の減衰力を差動リーン機構調整装置7に調整させ、走行速度検出部81にて検出された走行速度が遅い場合に、減衰力を大きくするように差動リーン機構6の減衰力を差動リーン機構調整装置7に調整させる差動リーン機構制御部82とを備える。