

(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
2013年1月17日(17.01.2013)



(10) 国際公開番号

WO 2013/008888 A1

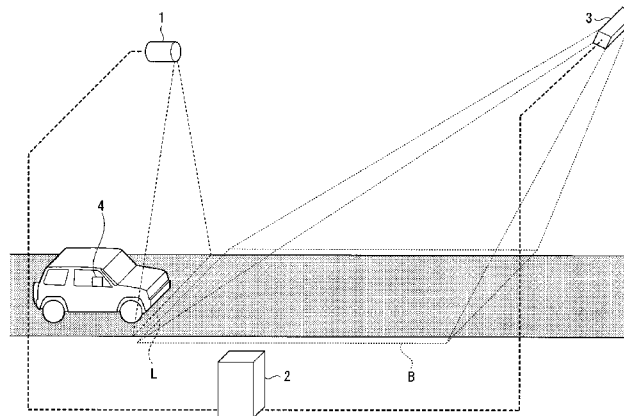
- (51) 国際特許分類:
G08G 1/09 (2006.01) G08G 1/04 (2006.01)
G01C 21/28 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2012/067845
- (22) 国際出願日: 2012年7月12日(12.07.2012)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2011-155574 2011年7月14日(14.07.2011) JP
- (71) 出願人(米国を除く全ての指定国について): 三菱重工業株式会社(MITSUBISHI HEAVY INDUSTRIES, LTD.) [JP/JP]; 〒1088215 東京都港区港南二丁目16番5号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人(米国についてのみ): 岡▲崎▼拓馬(OKAZAKI Takuma) [JP/JP]; 〒1088215 東京都港区港南二丁目16番5号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 中山 博之(NAKAYAMA Hiroyuki) [JP/JP]; 〒1088215 東京都港区港南二丁目16番5号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 森 隆一郎, 外(MORI Ryuichirou et al.); 〒1006620 東京都千代田区丸の内一丁目9番2号 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, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, 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, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーロパ (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, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

[続葉有]

(54) Title: POSITION NOTIFICATION APPARATUS, VEHICLE POSITION NOTIFICATION METHOD, ONBOARD UNIT, VEHICLE POSITION CALCULATION METHOD AND PROGRAM, AND VEHICLE POSITION CALCULATION SYSTEM

(54) 発明の名称: 位置通知装置及び車両位置通知方法、並びに車載器、車両位置算出方法及びプログラム、並びに車両位置算出システム

[図1]



(57) Abstract: According to the present invention, a laser sensor detects a vehicle and a beacon notifies an onboard unit via wireless communication about the time of detection at which the laser sensor detected the vehicle and a correction reference position for correction as a position at which the vehicle existed at the detection time. The onboard unit calculates a position at which the vehicle exists at each point in time on the basis of the distance travelled by the vehicle, and corrects the calculated position on the basis of the detection time received from the beacon and the correction reference position.

(57) 要約: 本発明において、レーザセンサは車両を検知し、ビーコンは、レーザセンサが車両を検知した検知時刻と、当該車両が検知時刻に存在していた位置として補正させる位置である補正基準位置とを、無線通信により車載器に通知する。車載器は、車両が走行した距離に基づいて各時刻において当該車両が存在する位置を算出し、ビーコンから受信した検知時刻と補正基準位置とに基づいて、算出した位置を補正する。



WO 2013/008888 A1



添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))