

(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
2020年7月2日(02.07.2020)



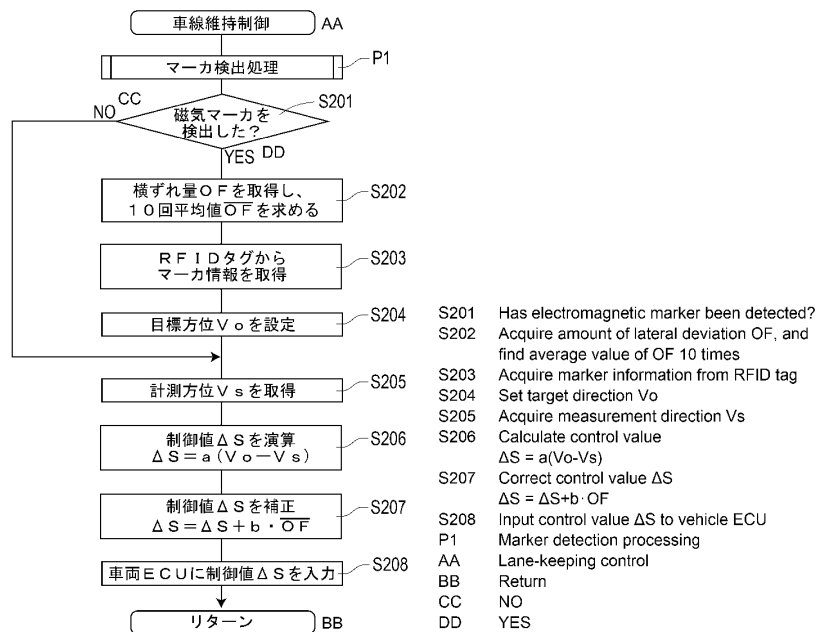
(10) 国際公開番号

WO 2020/138471 A1

- (51) 国際特許分類:
B62D 137/00 (2006.01) B62D 6/00 (2006.01)
G08G 1/00 (2006.01) G01C 21/28 (2006.01)
B60W 30/12 (2020.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2019/051550
- (22) 国際出願日: 2019年12月27日(27.12.2019)
- (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 2018-248445 2018年12月28日(28.12.2018) JP
特願 2019-037864 2019年3月1日(01.03.2019) JP
- (71) 出願人: 愛知製鋼株式会社 (AICHI STEEL CORPORATION) [JP/JP]; 〒4768666 愛知県東海市荒尾町ワノ割1番地 Aichi (JP).
- (72) 発明者: 山本 道治 (YAMAMOTO Michiharu); 〒4768666 愛知県東海市荒尾町ワノ割1番地 愛知製鋼株式会社内 Aichi (JP). 荒谷 康太 (ARATANI Kota); 〒4768666 愛知県東海市荒尾町ワノ割1番地 愛知製鋼株式会社内 Aichi (JP). 浦川 一雄 (URAKAWA Kazuo); 〒4768666 愛知県東海市荒尾町ワノ割1番地 愛知製鋼株式会社内 Aichi (JP).
- (74) 代理人: 大池 達也 (OIKE Tatsuya); 〒4600003 愛知県名古屋市中区錦2丁目19番

(54) Title: TRAVEL CONTROL METHOD FOR VEHICLE AND VEHICLE CONTROL SYSTEM

(54) 発明の名称: 車両の走行制御方法及び車両制御システム



(57) Abstract: This travel control method is for causing a vehicle to travel along a course on which magnetic markers have been arranged, the method including: direction measurement processing (S205) for measuring a measurement direction representing the orientation of the vehicle by processing the angular velocity, which is the output of a gyrosensor; control processing (S208) for controlling the vehicle so that the measurement direction matches a target direction corresponding to the direction of the course; and correction processing (S207) for correcting the degree of control by the control processing

[続葉有]

WO 2020/138471 A1

18号 丸三証券名古屋ビル 大池国際
特許事務所内 Aichi (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, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, 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, 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, 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:

- 国際調査報告 (条約第21条(3))

in accordance with the amount of lateral deviation, in order to make the amount of lateral deviation of the vehicle based on the electromagnetic markers approach zero.

(57) 要約: 磁気マーカが配列された走路に沿って車両を走行させるための走行制御方法は、ジャイロセンサの出力である角速度に処理を施して車両の向きを表す計測方位を計測する方位計測処理 (S 205) と、走路の方向に対応する目標方位に対して計測方位を一致させるように車両を制御する制御処理 (S 208) と、磁気マーカを基準とした車両の横ずれ量をゼロに近づけるために、横ずれ量に応じて制御処理による制御の度合いを補正する補正処理 (S 207) と、を含む制御方法である。