

請求の範囲

- [請求項1] 磁気マーカが敷設された路面を走行中の車両の姿勢を検出するための車両用の姿勢検出システムであって、
- 磁気マーカに対する横ずれ量を計測する横ずれ量計測部と、
- 車両の前後方向に離隔する少なくとも2箇所に位置する複数の横ずれ量計測部がいずれかの磁気マーカについて計測した横ずれ量の差分を求める横ずれ量差分取得部と、を備える車両用の姿勢検出システム。
- [請求項2] 請求項1において、前記横ずれ量の差分に対応する車両の旋回方向の角度を取得する姿勢角取得部を備える車両用の姿勢検出システム。
- [請求項3] 請求項1又は2において、走行路の経路方向に離隔して位置する2つの磁気マーカについていずれかの横ずれ量計測部が計測した横ずれ量の差分が所定の閾値未満のときに姿勢の検出を実行する車両用の姿勢検出システム。
- [請求項4] 請求項1～3のいずれか1項において、車両が備える操舵輪の操舵方向である操舵角を計測する操舵角計測部を備え、単位時間当たりの操舵角の変化量が所定の閾値未満のときに姿勢の検出を実行する車両用の姿勢検出システム。
- [請求項5] 請求項1～4のいずれか1項において、単位時間当たりの車両の進行方向の変化量が所定の閾値未満のときに姿勢の検出を実行する車両用の姿勢検出システム。
- [請求項6] 請求項1～5のいずれか1項において、走行路の経路方向を表す経路データを取得する経路データ取得部、車両が備える操舵輪の操舵方向である操舵角を計測する操舵角計測部、及び経路データが表す経路方向と操舵角の計測値に対応する操舵方向との一致度を演算する方向比較部、を備え、該一致度が所定の閾値以上のときに姿勢の検出を実行する車両用の姿勢検出システム。