

(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
2010 年 12 月 2 日(02.12.2010)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2010/137309 A1

- (51) 国際特許分類:
G01C 21/00 (2006.01) G01S 19/48 (2010.01)
G08G 1/09 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2010/003525
- (22) 国際出願日: 2010 年 5 月 26 日(26.05.2010)
- (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 2009-131376 2009 年 5 月 29 日(29.05.2009) 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 1 6 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): 宮嶋裕 (MIYAJIMA, Yutaka) [JP/JP]; 〒6528585 兵庫県神戸市兵庫区和田崎町一丁目 1 番 1 号 三菱重工業株式会社神戸造船所内 Hyogo (JP). 山口泰

弘(YAMAGUCHI, Yasuhiro) [JP/JP]; 〒6528585 兵庫県神戸市兵庫区和田崎町一丁目 1 番 1 号 三菱重工業株式会社神戸造船所内 Hyogo (JP).

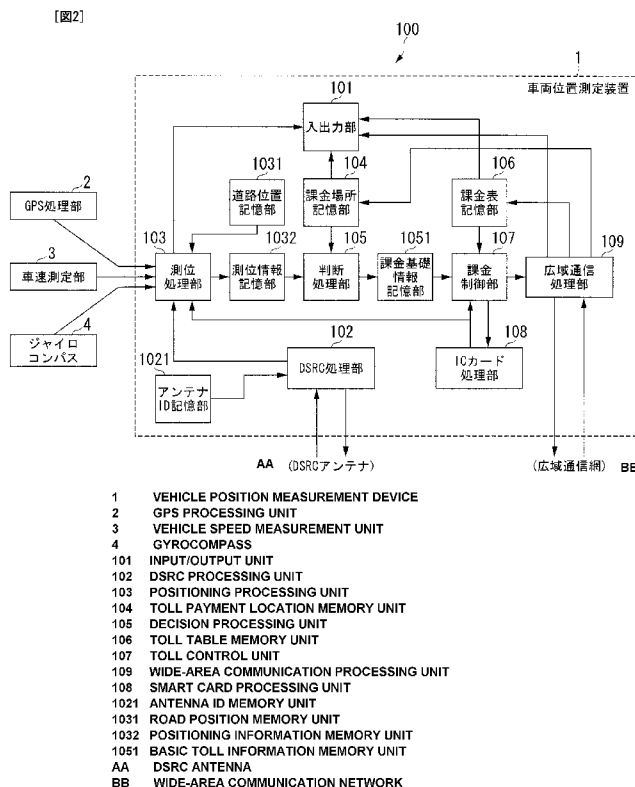
(74) 代理人: 森隆一郎, 外(MORI, Ryuichiro et al.); 〒1006620 東京都千代田区丸の内一丁目 9 番 2 号 Tokyo (JP).

(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, RO, RS, RU, 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, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア

[続葉有]

- (54) Title: VEHICLE POSITION MEASUREMENT DEVICE AND VEHICLE POSITION MEASUREMENT METHOD
- (54) 発明の名称: 車両位置測定装置および車両位置測定方法



(57) Abstract: Disclosed is a vehicle position measurement device provided with a positioning processing unit, a positioning information memory unit, a communication unit, and an update unit. The positioning processing unit estimates the current position of a vehicle. The positioning information memory unit associates the vehicle position estimated by the positioning processing unit with the time of estimation, and cumulatively stores said information. The communication unit receives a signal transmitted from a communication device installed in a fixed location, and uses the received signal to detect where the vehicle was when the signal was received. The update unit uses the vehicle position detected by the communication unit to update vehicle positions stored in the positioning information memory unit associated with times at and after the time at which the communication unit received the signal.

(57) 要約: 車両位置測定装置は、測位処理部と、測位情報記憶部と、通信部と、更新部と、を有する。前記測位処理部は、現在の車両の位置を推測する。前記測位情報記憶部は、前記測位処理部によって推測された車両の位置を、推測された時刻と対応付けて累積して記憶する。前記通信部は、固定して設置された通信装置から送信される信号を受信し、信号が受信された際の車両の位置を受信された信号に基づいて検出する。前記更新部は、前記通信部によって信号が受信された時刻以降の時刻に対応付けて前記測位情報記憶部に記憶される車両の位置を、前記通信部によって検出された車両の位置に基づいて更新する。



(AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, 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, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF,
BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE,
SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))