

(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
2014 年 12 月 4 日(04.12.2014)



(10) 国際公開番号

WO 2014/192328 A1

- (51) 国際特許分類:
B61L 27/00 (2006.01) B60L 15/40 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2014/051962
- (22) 国際出願日: 2014 年 1 月 29 日(29.01.2014)
- (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 2013-114553 2013 年 5 月 30 日(30.05.2013) JP
- (71) 出願人: 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: 新家 利彦 (NIINOMI Toshihiko); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). ▲高▼尾 健司 (TAKAO Kenji); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). ▲柳▼井 法貴 (YANAI Noritaka); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 鈴木 康之 (SUZUKI Yasuyuki); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 番 5 号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 宮嶋 裕

(MIYAJIMA Yutaka); 〒1088215 東京都港区港南二丁目 1 6 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).

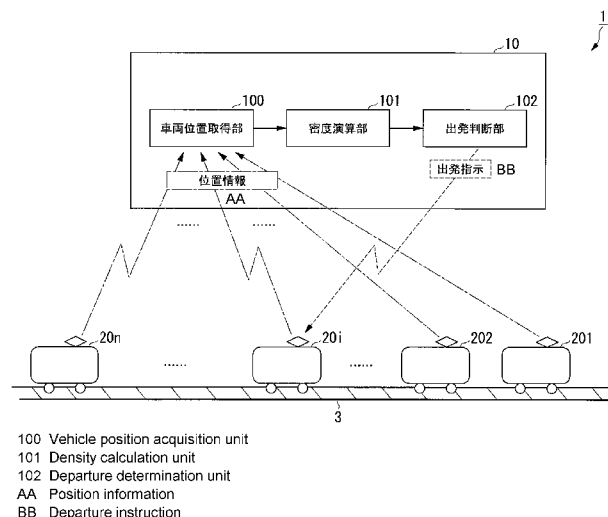
(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, 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, 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,

[続葉有]

(54) Title: OPERATION MANAGEMENT DEVICE, OPERATION MANAGEMENT METHOD, VEHICLE, VEHICULAR TRAFFIC SYSTEM, AND PROGRAM

(54) 発明の名称: 運行管理装置、運行管理方法、車両、車両交通システム及びプログラム



(57) Abstract: An operation management device (10) that manages the operation of a plurality of vehicles (201-20n) that travel along a track (3) is provided with: a vehicle position acquisition unit (100) that acquires the positions of the plurality of vehicles (201-20n) that are present on the track (3); a density calculation unit (101) that calculates the density of the plurality of vehicles (201-20n) that are traveling along the track (3) within a predetermined range; and a departure determination unit (102) that adjusts the departure time of a target vehicle from a station at which the vehicle stops on the basis of a front direction density indicating the density of vehicles that are traveling within a predetermined range in front of the predetermined target vehicle in the travel direction thereof and a back direction density indicating the density of vehicles that are traveling within a predetermined range in back of the predetermined target vehicle in the travel direction thereof.

(57) 要約:

[続葉有]



WO 2014/192328 A1



NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI 添付公開書類:

(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, — 国際調査報告 (条約第 21 条(3))
MR, NE, SN, TD, TG).

軌道 (3) に沿って走行する複数の車両 (201 ~ 20n) の運行を管理する運行管理装置 (10) は、軌道 (3) 上に存在する複数の車両 (201 ~ 20n) の位置を取得する車両位置取得部 (100) と、軌道 (3) 上の所定範囲内を走行する複数の車両 (201 ~ 20n) の密度を算出する密度演算部 (101) と、所定の対象車両の走行方向前方における所定範囲内を走行する車両の密度を示す前方密度と、当該対象車両の走行方向後方における所定範囲内を走行する車両の密度を示す後方密度と、に基づいて、当該対象車両の停車駅における出発時刻を調整する出発判断部 (102) と、を備える。