

(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
2019年3月21日(21.03.2019)



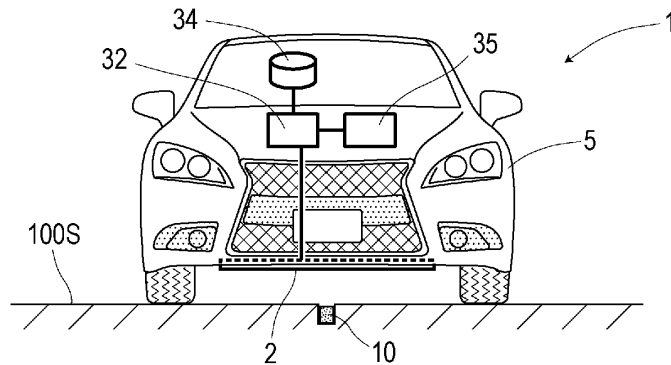
(10) 国際公開番号

WO 2019/054183 A1

- (51) 国際特許分類:
G01C 21/28 (2006.01) *G08G 1/16* (2006.01) 千4768666 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).
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2018/032007 (74) 代理人: 大池 達也(OIKE Tatsuya); 千4600003 愛知県名古屋市中区錦2丁目19番18号 丸三証券名古屋ビル 大池国際特許事務所内 Aichi (JP).
- (22) 国際出願日: 2018年8月29日(29.08.2018)
- (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 2017-174458 2017年9月12日(12.09.2017) JP
- (71) 出願人: 愛知製鋼株式会社(AICHI STEEL CORPORATION) [JP/JP]; 千4768666 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); 千4768666 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). 長尾 知彦(NAGAO Tomohiko); 千4768666 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). 青山 均(AOYAMA Hitoshi);
- (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, 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,

(54) Title: POSITION CAPTURING SYSTEM AND POSITION CAPTURING METHOD

(54) 発明の名称: 位置捕捉システム及び位置捕捉方法



(57) Abstract: A position capturing system (1) includes: a vehicle (5) provided with a measurement unit (2) that magnetically detects magnetic markers (10) installed on roads and that distinguishes the polarities thereof, as well as a GPS unit (35) that measures the position of the vehicle (5); a database (34) that stores the installation positions of the individual magnetic markers (10) in association with polarity information of the magnetic markers (10); and a position capturing unit (32) that selects the corresponding installation position from the database (34) when one of the magnetic markers (10) is detected and that executes processing for capturing the position of the vehicle (5). When one of the magnetic markers (10) is detected, an installation position that is located within a predetermined range with reference to the position measured by the GPS unit (35) and for which the associated polarity information matches the polarity of the detected magnetic marker (10) is selected.

WO 2019/054183 A1

[続葉有]

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：

一 国際調査報告（条約第21条(3)）

(57) 要約：位置捕捉システム（1）は、道路に敷設された磁気マーカ（10）を磁氣的に検出すると共に極性を判別する計測ユニット（2）及び位置を測位するGPSユニット（35）を備える車両（5）と、磁気マーカ（10）の極性情報をひも付けて各磁気マーカ（10）の敷設位置を格納するデータベース（34）と、いずれかの磁気マーカ（10）が検出されたときにデータベース（34）から対応する敷設位置を選択して車両（5）の位置を捕捉する処理を行う位置捕捉ユニット（32）と、を含み、いずれかの磁気マーカ（10）が検出されたとき、GPSユニット（35）による測位位置を基準とした所定範囲に位置する敷設位置であって、かつ、ひも付けられた極性情報が検出された磁気マーカ（10）の極性に適合する敷設位置を選択する。