

(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
2018年8月30日(30.08.2018)



(10) 国際公開番号

WO 2018/155489 A1

(51) 国際特許分類:
B60L 15/40 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2018/006208

(22) 国際出願日: 2018年2月21日(21.02.2018)

(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 2017-029641 2017年2月21日(21.02.2017) JP

(71) 出願人: 三菱重工業エンジニアリング株式会社(MITSUBISHI HEAVY INDUSTRIES ENGINEERING, LTD.) [JP/JP]; 〒2208401 神奈川県横浜市西区みなとみらい三丁目3番1号 Kanagawa (JP).

(72) 発明者: 若杉 一幸(WAKASUGI Kazuyuki); 〒1088215 東京都港区港南二丁目16番5号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP).

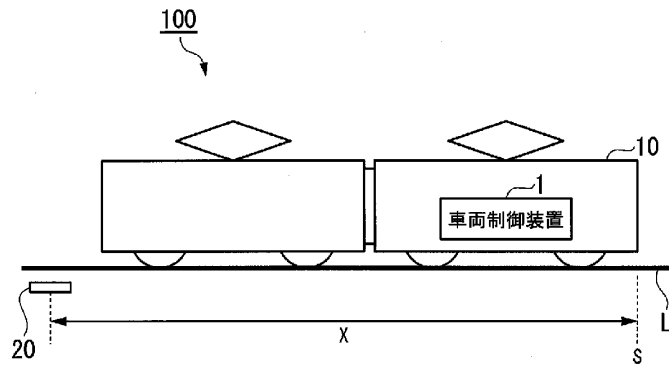
(74) 代理人: 松沼 泰史, 外(MATSUNUMA Yasushi et al.); 〒1006620 東京都千代田区丸の内一丁目9番2号 Tokyo (JP).

(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, 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, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM,

(54) Title: VEHICLE CONTROL DEVICE, VEHICLE CONTROL METHOD, AND PROGRAM

(54) 発明の名称: 車両制御装置、車両制御方法、プログラム



1 Vehicle control device

(57) Abstract: A model formula representing the relationship between an error between the actual stop position of a vehicle and a predetermined stop position and running condition parameters used in automatic stop control is calculated on the basis of machine learning, said error indicating the result of performing the automatic stop control in order to stop at the predetermined stop position using the running condition parameters. The stop error of the next stop position of a current running vehicle is estimated on the basis of a model formula calculated in the past. A parameter to be changed, which is included in the running condition parameters, is specified, and the parameter to be changed, which is used in the automatic stop control, is updated to a value for correcting the stop error of the running vehicle.

[続葉有]



WO 2018/155489 A1

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)）

(57) 要約：走行条件パラメータを用いて所定の停車位置で停車するために自動停止制御を行った結果を示す車両の実際の停車位置と所定の停車位置との誤差と、自動停止制御で用いられた走行条件パラメータとの関係を示すモデル式を機械学習に基づいて算出する。過去に算出されたモデル式に基づいて現在の走行車両の次の停車位置の停止誤差を推定する。走行条件パラメータに含まれる変更対象パラメータを特定し、自動停止制御で用いる変更対象パラメータを走行車両の停止誤差を補正する値に更新する。