

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,
ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG,
US, UZ, VC, VN, WS, 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, 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))

includes the bogie position, the vehicle body mass, the moving body speed, and the curvature and the curvature change rate of the track at the moving body position.

(57) 要約: 移動体制御装置は、予め定められた軌道に沿って走行する移動体を制御する移動体制御装置であって、台車位置及び車体質量を含む移動体固有情報、移動体位置、移動体速度、及び、前記軌道の位置ごとの曲率を含む軌道情報を取得する情報取得部と、前記移動体固有情報、前記移動体位置、前記移動体速度、及び、前記軌道情報を用いて操舵角を演算するフィードフォワード操舵角演算部と、を備える。前記フィードフォワード操舵角演算部は、前記台車位置と、前記移動体位置における前記軌道の曲率との幾何学的関係に基づいて算出される運動学成分と、前記台車位置、前記車体質量、前記移動体速度、及び、前記移動体位置における前記軌道の曲率及び曲率変化率を含む運動方程式に基づいて算出される動力学成分との和によって前記操舵角を演算する。