

(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3月8日(08.03.2018)



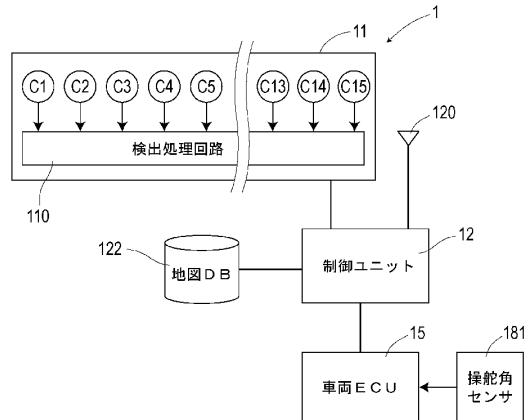
(10) 国際公開番号

WO 2018/043267 A1

- (51) 国際特許分類:
G01C 21/28 (2006.01) *G08G 1/133* (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2017/030258
- (22) 国際出願日: 2017年8月24日(24.08.2017)
- (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 2016-168473 2016年8月30日(30.08.2016) JP
- (71) 出願人: 愛知製鋼株式会社 (AICHI STEEL CORPORATION) [JP/JP]; 〒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); 〒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); 〒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); 〒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).
- (74) 代理人: 大池 達也 (OIKE Tatsuya); 〒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).
- (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,

(54) Title: LEARNING SYSTEM AND LEARNING METHOD FOR VEHICLE

(54) 発明の名称: 車両用の学習システム及び学習方法



12 Control unit
15 Vehicle ECU
110 Detection processing circuit
122 Map DB
181 Steering angle sensor

(57) Abstract: A learning system (1) for a vehicle, for learning a neutral point of a measurement sensor furnished to a vehicle using a magnetic marker provided to a travel path, has a sensor unit (11) for detecting the magnetic marker and measuring a lateral deviation of the vehicle with respect to the magnetic marker, a route information acquiring unit for acquiring route information indicating the shape of the travel path, and a learning determination unit for determining the success or failure of a learning condition which is a condition for executing learning of a neutral point of the measurement

[続葉有]

WO 2018/043267 A1

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, 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))

sensor, the condition set as the learning condition being at least that the width of fluctuation of the lateral deviation measured by the sensor unit (11) when the vehicle is traveling on a learning path that is a travel path having a constant shape is equal to or less than a predetermined threshold value.

(57) 要約: 走行路に配設された磁気マーカを利用して車両が装備する計測センサの中立点を学習するための車両用の学習システム(1)は、磁気マーカを検出し、磁気マーカに対する車両の横ずれ量を計測するセンサユニット(11)と、走行路の形状を表す経路情報を取得する経路情報取得部と、計測センサの中立点の学習を実行するための条件である学習条件の成否を判断する学習判断部と、を有し、学習条件としては、少なくとも、形状が一定の走行路である学習路を車両が走行しているときにセンサユニット(11)が計測した横ずれ量の変動幅が所定の閾値以下であること、が設定されている。