

(43) 国際公開日
2009年5月14日 (14.05.2009)

PCT

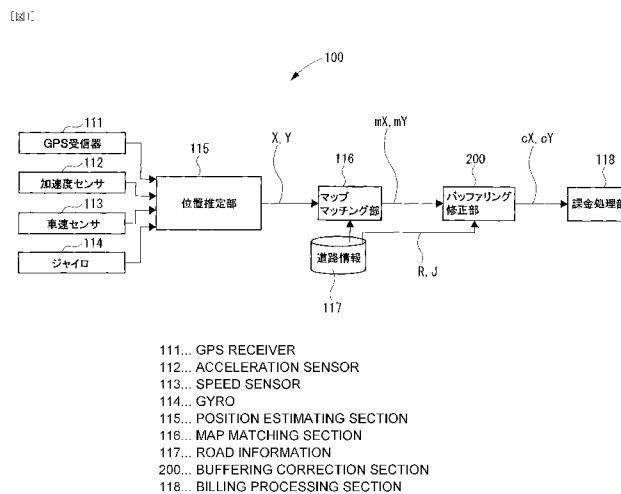
(10) 国際公開番号
WO 2009/060775 A1

- (51) 国際特許分類:
G01C 21/00 (2006.01) G08G 1/0969 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2008/069739
- (22) 国際出願日: 2008年10月30日 (30.10.2008)
- (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2007-288414 2007年11月6日 (06.11.2007) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 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番5号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者; および
(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 張 凱 (ZHANG, Kai) [CN/JP]; 〒6768686 兵庫県高砂市荒井町新浜2丁目1番1号 三菱重工業株式会社高砂研究所内 Hyogo (JP). 村田 英明 (MURATA, Hideaki) [JP/JP]; 〒6768686 兵庫県高砂市荒井町新浜2丁目1番1号 三菱重工業株式会社高砂研究所内 Hyogo (JP).
- (74) 代理人: 光石俊郎, 外 (MITSUISHI, Toshiro et al.); 〒1070052 東京都港区赤坂一丁目9番15号 光石法律特許事務所 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, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, 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, IS, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD,

[続葉有]

(54) Title: ON-VEHICLE EQUIPMENT FOR DETECTING TRAVELING ROUTE

(54) 発明の名称: 走行経路検出用の車載器



(57) Abstract: A position estimating section (115) outputs estimation positions (X, Y) for estimating the position where a vehicle is traveling on the basis of the information of a GPS receiver (111), an acceleration sensor (112), a speed sensor (113), and a gyro (114). A map matching section (116) performs a map matching processing to output map matching positions (mX, mY) with reference to road information stored in a storage section (117). A buffering correction section (200) judges whether or not the route on which the map matching positions (mX, mY) are positioned is correct on the basis of a route (R) and a joint (J) of road information. If misjudging the route, the buffering correction section (200) makes a correction to replace the position data of the map matching positions (mX, mY) positioned on the misjudged route by the position information of the joint (J) positioned at the entrance of the latest route. This makes it possible to correctly detect a traveling route.

(57) 要約: 位置推定部115は、GPS受信器111、加速度センサ112、速度センサ113、ジャイロ114の情報を基に、車両が走行している位置を推定する推定位置(X, Y)を出力する。マップマッチング部116は、記憶部117に記憶している道路情報を参照してマップマッチング処理をして、マップマッチング位置(mX, mY)を出力する。バッファリング修正部200は、道路情報の経路(R)と節点(J)を基に、マップマッチング位置(mX

[続葉有]

WO 2009/060775 A1



ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO,
NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RS, RU, SC, SD, SE, SG,
SK, SL, SM, ST, SV, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA,
UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG,
CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU,
IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MT, NL, NO, PL, PT, RO, SE,
SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ,
GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

(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, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY,

添付公開書類:

— 国際調査報告書

, mY) が位置する経路が正しいものか否かを判定し、経路を誤判断した場合には、誤判断した経路上に位置するマップマッチング位置 (mX, mY) の位置データを、最新の経路の入口に位置する節点 (J) の位置情報に置き換える修正をする。これにより、走行経路を正確に検出することができる。