

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 7 部門第 4 区分

【発行日】令和 3 年 8 月 12 日 (2021.8.12)

【公表番号】特表 2020-527009 (P2020-527009A)

【公表日】令和 2 年 8 月 31 日 (2020.8.31)

【年通号数】公開・登録公報 2020-035

【出願番号】特願 2020-500099 (P2020-500099)

【国際特許分類】

B 6 0 L 13/06 (2006.01)

G 0 8 G 1/00 (2006.01)

G 0 5 D 1/02 (2020.01)

G 0 5 D 1/08 (2006.01)

【 F I 】

B 6 0 L 13/06

G 0 8 G 1/00 X

G 0 5 D 1/02 A

G 0 5 D 1/08

【手続補正書】

【提出日】令和 3 年 7 月 2 日 (2021.7.2)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

磁気式飛行用ガイドウェイに沿って移動する車両を制御する方法であって、前記方法は、
 1 つ以上のセンサによって生成されたデータを制御装置で受信することと、
 車両の予定飛行経路に関するデータを制御装置で受信することと、
 磁気式飛行用ガイドウェイに対する車両の高度を制御装置で判断することと、
 磁気式飛行用ガイドウェイに対する車両の速さを制御装置で判断することと、
 予定飛行経路からの車両の偏差を制御装置で計算することと、
 車両の状態空間を、少なくとも前記偏差と前記速さに基づいて、制御装置で計算することと、
 複数の浮上発生器の少なくとも 1 つの角度を変更するか、または、車両の速さを変更するために使用される前記状態空間に対応するデータを制御装置から送信することと、
 を含むことを特徴とする方法。

【請求項 2】

前記 1 つ以上のセンサが、前記複数の浮上発生器のうちの対応する 1 つに関連する少なくとも 1 つのセンサを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記状態空間が、高度制御装置、ピッチ制御装置、およびロール制御装置のうちの少なくとも 1 つを用いて計算される、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 4】

前記高度制御装置を使用して、前記複数の浮上発生器のうちの少なくとも 1 つの角度の変化を計算すること、前記ピッチ制御装置を使用して、前記複数の浮上発生器のうちの少なくとも 1 つの角度の変化を計算すること、及び / または前記ロール制御装置を使用して、前記複数の浮上発生器のうちの少なくとも 1 つの角度の変化を計算することをさらに含む

、請求項 3 に記載の方法。

【請求項 5】

前記高度制御装置を使用して、前記車両の指令速度の変化を計算すること、前記ピッチ制御装置を使用して、前記車両の指令速度の変化を計算すること、及び / 又は前記ロール制御装置を使用して、前記車両の指令速度の変化を計算することをさらに含む、請求項 3 に記載の方法。

【請求項 6】

前記複数の浮上発生器のうちの少なくとも 1 つの角度の変化を計算することをさらに含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

前記予定飛行経路と、前記ガイドウェイに対する前記車両の現在位置との差を判断することをさらに含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

3 次元における偏差を判断することと、3 次元における偏差を使用して、ロール、高度およびピッチを判断することをさらに含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 9】

前記複数の浮上発生器のうちの 1 つ以上の浮上発生器の角度を変更することをさらに含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 10】

前記複数の浮上発生器のうちの第 1 の浮上発生器の角度を変更することと、それとは独立に前記複数の浮上発生器のうちの第 2 の浮上発生器の角度を変更することと、をさらに含む、請求項 1 に記載の方法。