

【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 6 部門第 3 区分

【発行日】平成30年3月1日(2018.3.1)

【公開番号】特開2016-173634(P2016-173634A)

【公開日】平成28年9月29日(2016.9.29)

【年通号数】公開・登録公報2016-057

【出願番号】特願2015-52148(P2015-52148)

【国際特許分類】

G 0 5 D 1/02 (2006.01)

A 0 1 B 69/00 (2006.01)

G 0 6 T 7/20 (2017.01)

G 0 6 T 7/00 (2017.01)

G 0 6 T 1/00 (2006.01)

B 6 0 W 30/10 (2006.01)

B 6 2 D 6/00 (2006.01)

B 6 2 D 137/00 (2006.01)

【 F I 】

G 0 5 D 1/02 W

A 0 1 B 69/00 3 0 3 M

G 0 6 T 7/20 1 0 0

G 0 6 T 7/00 3 0 0 D

G 0 6 T 1/00 3 3 0 Z

G 0 5 D 1/02 K

B 6 0 W 30/10

B 6 2 D 6/00

B 6 2 D 137:00

【手続補正書】

【提出日】平成30年1月17日(2018.1.17)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 6 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 6 1 】

旋回半径 R_r と車両のホイールベース W_b と舵角 S_w の関係は、以下の式 (6) を満たす。

$$\tan(S_w) = W_b / R_r \quad \dots (6)$$

式 (5) と式 (6) から下記式 (7) が導かれる。

$$\tan(S_w) = (W_b / dZ) \times \sin(dS) \quad \dots (7)$$

式 (7) は、旋回角 dS 、走行距離 dZ 、舵角 S_w の関係を示し、旋回角 dS および走行距離 dZ から舵角 S_w が算出される。舵角 S_w を推定舵角に置き換えることで推定舵角が算出できる。このように、旋回角 dS および走行距離 dZ から舵角を推定でき、車両の旋回状態を推定できる。