

【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】0061

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0061】

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。

$$\tan(S_w) = (W b / d Z) \times \sin(d S) \quad \dots (7)$$

式(7)は、旋回角d S、走行距離d Z、舵角S wの関係を示し、旋回角d Sおよび走行距離d Z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d Sおよび走行距離d Zから舵角を推定でき、車両の旋回状態を推定できる。