

(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
2021年11月18日(18.11.2021)

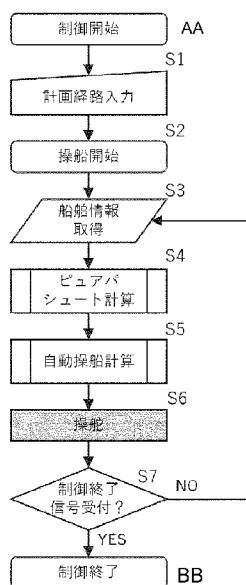


(10) 国際公開番号
WO 2021/230356 A1

- (51) 国際特許分類:
B63H 25/04 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2021/018445
- (22) 国際出願日: 2021年5月14日(14.05.2021)
- (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 2020-086108 2020年5月15日(15.05.2020) JP
- (71) 出願人: 国立研究開発法人 海上・港湾・航空技術研究所 (NATIONAL INSTITUTE OF MARITIME, PORT AND AVIATION TECHNOLOGY) [JP/JP]; 〒1810004 東京都三鷹市新川6丁目38番1号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 澤田 涼平 (SAWADA Ryohei); 〒1810004 東京都三鷹市新川6丁目38番1号 国立研究開発法人 海上・港湾・航空技術研究所内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 阿部 伸一, 外 (ABE Shinichi et al.); 〒1710033 東京都豊島区高田3-1-1 2KTビル3階 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, 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,

(54) Title: METHOD FOR AUTONOMOUSLY GUIDING VESSEL, PROGRAM FOR AUTONOMOUSLY GUIDING VESSEL, SYSTEM FOR AUTONOMOUSLY GUIDING VESSEL, AND VESSEL

(54) 発明の名称: 船舶の自動誘導方法、船舶の自動誘導プログラム、船舶の自動誘導システム、及び船舶



- S1 Input plan route
- S2 Start ship handling
- S3 Acquire vessel information
- S4 Calculate pure pursuit
- S5 Calculate autonomous ship handling
- S6 Steering
- S7 Has control end signal been received?
- AA Start control
- BB End control

(57) Abstract: Provided are a method for autonomously guiding a vessel, a program for autonomously guiding a vessel, a system for autonomously guiding a vessel, and a vessel with which it is possible to suppress deviations from a planned route to or below a given amount even in the event of noise, without requiring large amounts of calculation. A method for autonomously guiding a vessel in which there is used an autonomous ship handling device that conducts at least



WO 2021/230356 A1

HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, IT, 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, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, 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))

autonomous steering of a sailing vessel, the method having: a planned route generation step S1 for acquiring a planned route or calculating a planned route; a vessel information acquisition step S3 for acquiring the position of the vessel and the bow heading of the vessel; a pure pursuit calculation step S4 for calculating a target point that satisfies a prescribed condition on the advancement-direction planned route of the vessel, or calculating the heading of such a target point, on the basis of the position and the bow heading; an autonomous ship handling calculation step S5 for calculating a steering angle of the vessel on the basis of the target point or heading, and on the basis of the position or bow heading; and a control step S6 for controlling the autonomous ship handling device on the basis of the calculated steering angle.

(57) 要約 : 大量の計算を必要とすることなく、外乱があっても計画経路からの偏差を一定以下に抑制することができる船舶の自動誘導方法、船舶の自動誘導プログラム、船舶の自動誘導システム、及び船舶を提供する。航走する船舶の少なくとも操舵を自動的に行う自動操船装置を用いた船舶の自動誘導方法においては、計画経路を取得又は計画経路の計算を行う計画経路生成過程 S 1 と、船舶の位置及び船首方位を取得する船舶情報取得過程 S 3 と、位置及び船首方位に基づいて、船舶の進行方向の計画経路の上に所定の条件を満たす目標点を計算する又は目標点の方位を計算するピュアパシュート計算過程 S 4 と、目標点又は方位と、位置又は船首方位に基づいて船舶の操舵角を計算する自動操船計算過程 S 5 と、計算した操舵角に基づいて自動操船装置を制御する制御過程 S 6 とを有する。

明 細 書

発明の名称：

船舶の自動誘導方法、船舶の自動誘導プログラム、船舶の自動誘導システム、及び船舶

技術分野

[0001] 本発明は、航走する船舶の少なくとも操舵を自動的に行う自動操船装置を用いた船舶の自動誘導方法、船舶の自動誘導プログラム、船舶の自動誘導システム、及び船舶に関する。

背景技術

[0002] 着岸操船は船舶の操縦作業の中でも最も船員に対する負荷が高い作業の一つであり、その上、低速状態での高度な操船技術が要求される。通常、低速航行時の船舶は舵直圧力の低下により操縦性が悪化し、さらに風や潮流等の外乱を受けやすくなるため着岸操船は一般に高い技量が必要とされる。一方で近年、内航海運においては熟練船員の不足や船員の高齢化が深刻化している。

[0003] ここで、特許文献1には、複数の目標地点の各々の位置に基づいて船の旋回航路を算出する航路算出部と、船の前方の間接目標地点を算出する間接目標地点算出部と、旋回航路と間接目標地点との位置関係に基づいて、指令舵角を算出する指令舵角算出部と、指令舵角に基づいて、船の操舵機構を制御する操舵制御部とを備えた自動操舵装置が開示されている。

また、特許文献2には、現航路から一定のターンレートでもって旋回して新航路へ航路変更（変針）する自動操舵方法において、ターンレートおよび船速より、変針点を現航路上に求め、この変針点を通り、新航路に平行な変針ラインを求め、この変針ラインを自船が通過すれば、ターンレートに基づく変針を開始し、又、このターンレートに基づく変針よりも、航路よりのコースずれ量に基づき進路方位を修正する航路キープ制御に切り替えた方が精度良く変針できると判定した時点で、ターンレートに基づく変針から、航路

キープ制御に切り替えることが開示されている。

また、特許文献3には、所定の位置情報に基づいた航路、並びに、航路上でのエンジン回転数の変化及び舵の向きに関する操船操作を予めコントローラに記録し、記録された航路並びに操船操作に基づいて船舶を自動航行する操船システムが開示されている。

また、特許文献4には、操船者が自動操舵装置の表示部により、自動操舵に切り替えると、その時点における船舶の船首方位および船舶の位置を自動操舵装置の制御部が取込み、設定航路および設定方位を算出し、以後は、各時点における船舶の船首方位と船舶の位置を随時取込み、設定航路と設定方位との方位偏差を計算し、これに基づき舵を制御するための命令舵角を算出する船舶の自動操舵装置が開示されている。

先行技術文献

特許文献

- [0004] 特許文献1：特開2019-196103号公報
- 特許文献2：特開平7-242199号公報
- 特許文献3：特開2014-184846号公報
- 特許文献4：特開2011-16384号公報

発明の概要

発明が解決しようとする課題

- [0005] 着棧操船の自動化に関しては最適制御理論、Neural networkとPDコントローラー、進化計算を用いたものなど多くの研究がある。一方で、システム設計の難易度や制御計算のリアルタイム性能、コストや安全性などの種々の課題を解決するには、舵とプロペラで構成される一般的な船舶にも適用可能な、よりシンプルなコントローラーの開発が求められている。

ここで、特許文献1は、自船が航路変更する際に経由する円弧状の旋回航路を算出して間接目標地点との位置関係に基づいて指令舵角を算出する必要があり、計算が複雑化する。

また、特許文献2は、現航路から新航路へ航路変更する際の精度を向上させようとするものであり、現航路又は新航路において精度よく計画航路に追従させるものではない。

また、特許文献3には、設定された航路に基づいて自動航行する間に、舵角センサ、スロットルセンサ、GPS装置、及びヘディングセンサによって船舶の航行状況を検出し、フィードバック制御を行うことが記載されているが、検出した航行状況を基にどのようにフィードバック制御を行うかについての詳細は何ら記載されていない。

また、特許文献4は、船首方位及び自船の位置と設定方位及び設定航路との偏差に基づいて船舶が設定航路上を航行するように自動的に制御するものであり、計算が複雑化する。

そこで本発明は、大量の計算を必要とすることなく、外乱があっても計画経路からの偏差を一定以下に抑制することができる船舶の自動誘導方法、船舶の自動誘導プログラム、船舶の自動誘導システム、及び船舶を提供することを目的とする。

課題を解決するための手段

[0006] 請求項1記載に対応した船舶の自動誘導方法においては、航走する船舶の少なくとも操舵を自動的に行う自動操船装置を用いた船舶の自動誘導方法であって、計画経路を取得又は計画経路の計算を行う計画経路生成過程と、船舶の位置及び船首方位を取得する船舶情報取得過程と、位置及び船首方位に基づいて、船舶の進行方向の計画経路の上に所定の条件を満たす目標点を計算する又は目標点の方位を計算するピュアパシュート計算過程と、目標点又は方位と、位置又は船首方位に基づいて船舶の操舵角を計算する自動操船計算過程と、計算した操舵角に基づいて自動操船装置を制御する制御過程とを有することを特徴とする。

請求項1に記載の本発明によれば、ピュアパシュート計算に基づく制御（ピュアパシュート制御）と自動操船装置を組合せ、計画経路を追従する自動誘導を行うことで、大量の計算を必要とすることなく制御を行い、外乱があ

っても計画経路からの偏差を一定以下に抑制することができる。特に、ピュアパシュート制御により計画経路が曲線部を有するような経路の追従が、オートパイロット等の自動操船装置と組み合わせて容易に可能となる。

[0007] 請求項2記載の本発明は、船舶情報取得過程において船舶の速度を取得し、ピュアパシュート計算過程及び自動操船計算過程において速度を用いて計算を行うことを特徴とする。

請求項2に記載の本発明によれば、速度に応じて船舶をより精度よく計画経路に追従させることができる。

[0008] 請求項3記載の本発明は、計画経路生成過程において、入力された船舶の到着点の到着位置と到着方位を取得し、船舶情報取得過程で取得した位置、船首方位、及び速度を用いて、到着位置に至り到着方位を確保できる計画経路を計算することを特徴とする。

請求項3に記載の本発明によれば、到着方位の向き（角度）で到着位置へ接続する滑らかな曲線を描く計画経路を生成することができる。

[0009] 請求項4記載の本発明は、計画経路生成過程において、海域情報を取得し、航行不能な海域情報を加味して計画経路を計算することを特徴とする。

請求項4に記載の本発明によれば、船舶の自動誘導方法の安全性を向上させ、また、船舶の自動誘導方法を適用可能な海域を広げることができる。

ここで、「航行不能な海域情報」とは、船舶等の移動物体や浮遊物体等の障害物、又は浅瀬等が存在し、航行不能な海域に関する情報である。

[0010] 請求項5記載の本発明は、計画経路生成過程において、曲線を成す計画経路を変更するための設定した制御点を調整する制御点調整過程をさらに有し、調整した制御点に基づき計画経路を生成することを特徴とする。

請求項5に記載の本発明によれば、例えば障害物の回避や到着時の進入角度の調整等が反映された計画経路を柔軟に調整して生成することができる。

[0011] 請求項6記載の本発明は、計画経路生成過程において、計画経路を制御のモードを切り替えることを想定した複数の区分経路に分割することを特徴とする。

請求項 6 に記載の本発明によれば、区分経路に応じた制御のモードが行われることで、特に着桟を含む到着点に至る計画経路に対して、区分経路に応じてモードを切り替えて制御を行い、到着点まで船舶を精度よく追従させることができる。

[0012] 請求項 7 記載の本発明は、自動操船計算過程で船舶の計画経路を航走する速度を計算し、制御過程において、計算した速度に基づいて、自動操船装置のクラッチを含む速度制御手段を制御することを特徴とする。

請求項 7 に記載の本発明によれば、クラッチ等の速度制御手段で速度を調節することで、例えば着桟を含む到着点への船舶の誘導を容易にできる。

[0013] 請求項 8 記載の本発明は、計画経路生成過程において、到着位置において予め設定された船舶の速度がゼロの場合、船舶と到着位置までの距離が予め定められた距離に達した時点で船舶の到着位置への進入角度が予め定められた角度になるような区分経路を含む計画経路を生成すること特徴とする。

請求項 8 に記載の本発明によれば、到着位置までの距離が所定の距離に達した時点で到着位置へ向けた回頭を行わせ、適切な進入角度で到着位置に進入させて到着方位を確保できる区分経路を生成することができる。

[0014] 請求項 9 記載の本発明は、計画経路生成過程において、到着位置において予め設定された船舶の速度がゼロであり、かつ船舶の進行方向が予め定められた到着位置への進入角度となっている時、船舶と到着位置との距離が予め定められた距離より短い位置に達した時点で船舶の速度をゼロとなるように速度制御を行うための略直線の区分経路を含む計画経路を生成することを特徴とする。

請求項 9 に記載の本発明によれば、速度制御を行い船舶を確実かつより安全に到着位置まで誘導可能な区分経路を生成することができる。

[0015] 請求項 10 記載の本発明は、船舶情報取得過程で船舶の周辺の気象海象情報を取得し、自動操船計算過程において気象海象情報に基づいた船舶に対する外力を加味して操舵角及び速度を補正することを特徴とする。

請求項 10 に記載の本発明によれば、外力を加味して補正した操舵角及び

速度により船舶をより精度よく計画経路に追従させることができる。

- [0016] 請求項 1 1 記載の本発明は、気象海象情報として取得した風向及び風速による船舶に対する外力を求め、外力による船体運動を予測し、外力による船体運動を打ち消すような操舵角又は速度を導出して風による外乱を補償するように自動操船装置を制御することを特徴とする。

請求項 1 1 に記載の本発明によれば、強風時においても計画経路からの偏差を一定以下に抑制することができる。

- [0017] 請求項 1 2 記載に対応した船舶の自動誘導プログラムにおいては、航走する船舶の少なくとも操舵の制御を自動的に行う自動操船装置を用いた船舶の自動誘導プログラムであって、コンピュータに、船舶の自動誘導方法における、条件の入力に従った計画経路生成過程と、船舶情報取得過程と、ピュアパシュート計算過程と、自動操船計算過程と、制御過程を実行させることを特徴とする。

請求項 1 2 に記載の本発明によれば、ピュアパシュート計算に基づく制御（ピュアパシュート制御）と自動操船装置を組合せ、計画経路を追従する自動誘導を行うことで、大量の計算を行うことなく制御を行い、外乱があっても計画経路からの偏差を一定以下に抑制するプログラムを提供することができる。

- [0018] 請求項 1 3 記載に対応した船舶の自動誘導システムにおいては、航走する船舶の少なくとも操舵の制御を自動的に行う自動操船装置を用いた船舶の自動誘導システムであって、計画経路を取得又は計画経路の計算を行う計画経路生成手段と、船舶の位置及び船首方位を取得する船舶情報取得手段と、船舶の位置及び船首方位に基づいて、船舶の進行方向の計画経路の上に所定の条件を満たす目標点を計算する又は目標点の方位を計算するピュアパシュート計算手段と、目標点又は方位と、位置又は船首方位に基づいて船舶の操舵角を計算する自動操船計算手段と、船舶の操舵角に基づいて自動操船装置を制御する制御手段とを備えたことを特徴とする。

請求項 1 3 に記載の本発明によれば、ピュアパシュート計算に基づく制御

(ピュアパシュート制御)と自動操船装置を組合せ、計画経路を追従する自動誘導を行うことで、大量の計算を必要とすることなく制御を行い、外乱があっても計画経路からの偏差を一定以下に抑制することができる。

[0019] 請求項 1 4 記載の本発明は、船舶情報取得手段において船舶の速度を取得し、ピュアパシュート計算手段及び自動操船計算手段において速度を用いて計算を行うことを特徴とする。

請求項 1 4 に記載の本発明によれば、速度に応じて船舶をより精度よく計画経路に追従させることができる。

[0020] 請求項 1 5 記載の本発明は、計画経路生成手段において、入力された船舶の到着点の到着位置と到着方位を取得し、船舶情報取得手段で取得した位置、船首方位、及び速度を用いて、到着位置に至り到着方位を確保できる計画経路を計算することを特徴とする。

請求項 1 5 に記載の本発明によれば、到着方位の向き（角度）で到着位置へ接続する滑らかな曲線を描く計画経路を生成することができる。

[0021] 請求項 1 6 記載の本発明は、計画経路生成手段において、海域情報を取得し、航行不能な海域情報を加味して計画経路を計算することを特徴とする。

請求項 1 6 に記載の本発明によれば、船舶の自動誘導システムの安全性を向上させ、また、船舶の自動誘導システムを適用可能な海域を広げることができる。

[0022] 請求項 1 7 記載の本発明は、計画経路生成手段において、計画経路の設定した制御点を乗組員が確認し変更を行う制御点調整部、又は船舶情報取得手段で得られた船舶情報に基づいて制御点の調整を自動的に行う自動制御点調整部を有し、調整した制御点に基づき計画経路を生成することを特徴とする。

請求項 1 7 に記載の本発明によれば、例えば障害物の回避や到着時の進入角度の調整等が反映された計画経路を柔軟に調整して、人的に又は自動的に生成することができる。

[0023] 請求項 1 8 記載の本発明は、計画経路生成手段において、計画経路を制御

のモードを切り替える複数の区分経路に分割することを特徴とする。

請求項 18 に記載の本発明によれば、区分経路に応じた制御のモードが行われることで、特に着栈を含む到着点に至る計画経路に対して、区分経路に応じてモードを切り替えて制御を行い、到着点まで船舶を精度よく追従させることができる。

[0024] 請求項 19 に記載の本発明は、自動操船計算手段で船舶の計画経路を航走する速度を計算し、制御手段において、計算した速度を得るように、自動操船装置のクラッチを含む速度制御手段を制御することを特徴とする。

請求項 19 に記載の本発明によれば、クラッチ等の速度制御手段で速度を調節することで、例えば着栈を含む到着点への船舶の誘導を容易にできる。

[0025] 請求項 20 に記載の本発明は、計画経路生成手段において、到着位置において予め設定された船舶の速度がゼロの場合、船舶と到着位置までの距離が予め定められた距離に達した時点で船舶の到着位置への進入角度が予め定められた角度になるような区分経路を含む計画経路を生成することを特徴とする。

請求項 20 に記載の本発明によれば、到着位置までの距離が所定の距離に達した時点で到着位置へ向けた回頭を行わせ、適切な進入角度で到着位置に進入させて到着方位を確保できる区分経路を生成することができる。

[0026] 請求項 21 に記載の本発明は、計画経路生成手段において、到着位置において予め設定された船舶の速度がゼロであり、かつ船舶の進行方向が予め定められた到着位置への進入角度となっている時、船舶と到着位置との距離が予め定められた距離より短い位置に達した時点で船舶の速度をゼロとなるように速度制御を行うための略直線の区分経路を含む計画経路を生成することを特徴とする。

請求項 21 に記載の本発明によれば、速度制御を行い船舶を確実かつより安全に到着位置まで誘導可能な区分経路を生成することができる。

[0027] 請求項 22 に記載の本発明は、船舶情報取得手段で船舶の周辺の気象海象情報を取得し、自動操船計算手段において気象海象情報に基づいた船舶に対す

る外力を加味して操舵角及び速度を補正することを特徴とする。

請求項 2 2 に記載の本発明によれば、外力を加味して補正した操舵角及び速度により船舶をより精度よく計画経路に追従させることができる。

[0028] 請求項 2 3 に記載の本発明は、気象海象情報として取得した風向及び風速による船舶に対する外力を求め、外力による船体運動を予測し、外力による船体運動を打ち消すような操舵角又は速度を導出して風による外乱を補償するように自動操船装置を制御することを特徴とする。

請求項 2 3 に記載の本発明によれば、強風時においても計画経路からの偏差を一定以下に抑制することができる。

[0029] 請求項 2 4 に記載の本発明は、計画経路、船舶の位置、船首方位、目標点、又は目標点の方位、のうち少なくともいずれか 1 つを表示する表示手段を備えたことを特徴とする。

請求項 2 4 に記載の本発明によれば、乗組員が計画経路の確認や、自動誘導システムの作動状況の監視等を行うことができる。

[0030] 請求項 2 5 に記載に対応した船舶においては、船舶の自動誘導システムを備えたことを特徴とする。

請求項 2 5 に記載の本発明によれば、ピュアパシユート制御と自動操船装置を組合せた、外乱があっても精度よく計画経路を追従する自動誘導システムを備えた船舶を提供することができる。

発明の効果

[0031] 本発明の船舶の自動誘導方法によれば、ピュアパシユート計算に基づく制御（ピュアパシユート制御）と自動操船装置を組合せ、計画経路を追従する自動誘導を行うことで、大量の計算を必要とすることなく制御を行い、外乱があっても計画経路からの偏差を一定以下に抑制することができる。特に、ピュアパシユート制御により計画経路が曲線部を有するような経路の追従が、オートパイロット等の自動操船装置と組み合わせると容易に可能となる。

[0032] また、船舶情報取得過程において船舶の速度を取得し、ピュアパシユート計算過程及び自動操船計算過程において速度を用いて計算を行う場合は、速

度に応じて船舶をより精度よく計画経路に追従させることができる。

[0033] また、計画経路生成過程において、入力された船舶の到着点の到着位置と到着方位を取得し、船舶情報取得過程で取得した位置、船首方位、及び速度を用いて、到着位置に至り到着方位を確保できる計画経路を計算する場合は、到着方位の向き（角度）で到着位置へ接続する滑らかな曲線を描く計画経路を生成することができる。

[0034] また、計画経路生成過程において、海域情報を取得し、航行不能な海域情報を加味して計画経路を計算する場合は、船舶の自動誘導方法の安全性を向上させ、また、船舶の自動誘導方法を適用可能な海域を広げることができる。

[0035] また、計画経路生成過程において、曲線を成す計画経路を変更するための設定した制御点を調整する制御点調整過程をさらに有し、調整した制御点に基づき計画経路を生成する場合は、例えば障害物の回避や到着時の進入角度の調整等が反映された計画経路を柔軟に調整して生成することができる。

[0036] また、計画経路生成過程において、計画経路を制御のモードを切り替えることを想定した複数の区分経路に分割する場合は、区分経路に応じた制御のモードが行われることで、特に着栈を含む到着点に至る計画経路に対して、区分経路に応じてモードを切り替えて制御を行い、到着点まで船舶を精度よく追従させることができる。

[0037] また、自動操船計算過程で船舶の計画経路を航走する速度を計算し、制御過程において、計算した速度に基づいて、自動操船装置のクラッチを含む速度制御手段を制御する場合は、クラッチ等の速度制御手段で速度を調節することで、例えば着栈を含む到着点への船舶の誘導を容易にできる。

[0038] また、計画経路生成過程において、到着位置において予め設定された船舶の速度がゼロの場合、船舶と到着位置までの距離が予め定められた距離に達した時点で船舶の到着位置への進入角度が予め定められた角度になるような区分経路を含む計画経路を生成する場合は、到着位置までの距離が所定の距離に達した時点で到着位置へ向けた回頭を行わせ、適切な進入角度で到着位

置に進入させて到着方位を確保できる区分経路を生成することができる。

[0039] また、計画経路生成過程において、到着位置において予め設定された船舶の速度がゼロであり、かつ船舶の進行方向が予め定められた到着位置への進入角度となっている時、船舶と到着位置との距離が予め定められた距離より短い位置に達した時点で船舶の速度をゼロとなるように速度制御を行うための略直線の区分経路を含む計画経路を生成する場合は、速度制御を行い船舶を確実にかつより安全に到着位置まで誘導可能な区分経路を生成することができる。

[0040] また、船舶情報取得過程で船舶の周辺の気象海象情報を取得し、自動操船計算過程において気象海象情報に基づいた船舶に対する外力を加味して操舵角及び速度を補正する場合は、外力を加味して補正した操舵角及び速度により船舶をより精度よく計画経路に追従させることができる。

[0041] また、気象海象情報として取得した風向及び風速による船舶に対する外力を求め、外力による船体運動を予測し、外力による船体運動を打ち消すような操舵角又は速度を導出して風による外乱を補償するように自動操船装置を制御する場合は、強風時においても計画経路からの偏差を一定以下に抑制することができる。

[0042] また、本発明の船舶の自動誘導プログラムによれば、ピュアパシュート計算に基づく制御（ピュアパシュート制御）と自動操船装置を組合せ、計画経路を追従する自動誘導を行うことで、大量の計算を行うことなく制御を行い、外乱があっても計画経路からの偏差を一定以下に抑制するプログラムを提供することができる。

[0043] また、本発明の船舶の自動誘導システムによれば、ピュアパシュート計算に基づく制御（ピュアパシュート制御）と自動操船装置を組合せ、計画経路を追従する自動誘導を行うことで、大量の計算を必要とすることなく制御を行い、外乱があっても計画経路からの偏差を一定以下に抑制することができる。

[0044] また、船舶情報取得手段において船舶の速度を取得し、ピュアパシュート

計算手段及び自動操船計算手段において速度を用いて計算を行う場合は、速度に応じて船舶をより精度よく計画経路に追従させることができる。

[0045] また、計画経路生成手段において、入力された船舶の到着点の到着位置と到着方位を取得し、船舶情報取得手段で取得した位置、船首方位、及び速度を用いて、到着位置に至り到着方位を確保できる計画経路を計算する場合は、到着方位の向き（角度）で到着位置へ接続する滑らかな曲線を描く計画経路を生成することができる。

[0046] また、計画経路生成手段において、海域情報を取得し、航行不能な海域情報を加味して計画経路を計算する場合は、船舶の自動誘導システムの安全性を向上させ、また、船舶の自動誘導システムを適用可能な海域を広げることができる。

[0047] また、計画経路生成手段において、曲線を成す計画経路を変更するための設定した制御点を乗組員が確認し変更を行う制御点調整部、又は船舶情報取得手段で得られた船舶情報に基づいて制御点の調整を自動的に行う自動制御点調整部を有し、調整した制御点に基づき計画経路を生成する場合は、例えば障害物の回避や到着時の進入角度の調整等が反映された計画経路を柔軟に調整して、人的に又は自動的に生成することができる。

[0048] また、計画経路生成手段において、計画経路を制御のモードを切り替える複数の区分経路に分割する場合は、区分経路に応じた制御のモードが行われることで、特に着栈を含む到着点に至る計画経路に対して、区分経路に応じてモードを切り替えて制御を行い、到着点まで船舶を精度よく追従させることができる。

[0049] また、自動操船計算手段で船舶の計画経路を航走する速度を計算し、制御手段において、計算した速度を得るように、自動操船装置のクラッチを含む速度制御手段を制御する場合は、クラッチ等の速度制御手段で速度を調節することで、例えば着栈を含む到着点への船舶の誘導を容易にできる。

[0050] また、計画経路生成手段において、到着位置において予め設定された船舶の速度がゼロの場合、船舶と到着位置までの距離が予め定められた距離に達

した時点で船舶の到着位置への進入角度が予め定められた角度になるような区分経路を含む計画経路を生成する場合は、到着位置までの距離が所定の距離に達した時点で到着位置へ向けた回頭を行わせ、適切な進入角度で到着位置に進入させて到着方位を確保できる区分経路を生成することができる。

[0051] また、計画経路生成手段において、到着位置において予め設定された船舶の速度がゼロであり、かつ船舶の進行方向が予め定められた到着位置への進入角度となっている時、船舶と到着位置との距離が予め定められた距離より短い位置に達した時点で船舶の速度をゼロとなるように速度制御を行うための略直線の区分経路を含む計画経路を生成する場合は、速度制御を行い船舶を確実にかつより安全に到着位置まで誘導可能な区分経路を生成することができる。

[0052] また、船舶情報取得手段で船舶の周辺の気象海象情報を取得し、自動操船計算手段において気象海象情報に基づいた船舶に対する外力を加味して操舵角及び速度を補正する場合は、外力を加味して補正した操舵角及び速度により船舶をより精度よく計画経路に追従させることができる。

[0053] また、気象海象情報として取得した風向及び風速による船舶に対する外力を求め、外力による船体運動を予測し、外力による船体運動を打ち消すような操舵角又は速度を導出して風による外乱を補償するように自動操船装置を制御する場合は、強風時においても計画経路からの偏差を一定以下に抑制することができる。

[0054] また、計画経路、船舶の位置、船首方位、目標点、又は目標点の方位、のうち少なくともいずれか1つを表示する表示手段を備えた場合は、乗組員が計画経路の確認や、自動誘導システムの作動状況の監視等を行うことができる。

[0055] また、本発明の船舶によれば、ピュアパシュート制御と自動操船装置を組合せた、外乱があっても精度よく計画経路を追従する自動誘導システムを備えた船舶を提供することができる。

図面の簡単な説明

- [0056] [図1]本発明の第一の実施形態による船舶の自動誘導システムの概要図
- [図2]同船舶の自動誘導システムを用いた自動誘導方法のフローチャート
- [図3]同ピュアシュートのアルゴリズムを示す図
- [図4]同計画経路に対する追従性能の概念図
- [図5]同自動操船装置による自動操舵とピュアパシュートを組み合わせた制御を行った場合の追従性能を航跡トレースにより評価した図
- [図6]同自動誘導システムを用いた自動着岸操船のフローチャート
- [図7]同生成された着岸経路と制御モードの例を示す図
- [図8]同着岸操船のための座標系を示す図
- [図9]同ベジェ曲線による着岸経路の概略図
- [図10]同自動着岸操船における制御過程の詳細を示すフローチャート
- [図11]同船体運動の座標系を示す図
- [図12]本発明の第二の実施形態によるHybrid-state A*の探索方法と古典的なA*アルゴリズムとの比較図
- [図13]本発明の第三の実施形態におけるピュアパシュートアルゴリズムによる経路追従制御を示す図
- [図14]同風による経路追従制御の乱れを示す図
- [図15]同解析結果を示す図
- [図16]同実施例1における実験船の風圧力係数を示す図
- [図17]本発明の実施例1による船体制御システムの構成図
- [図18]同旋回試験の計測結果と調整/シミュレーション結果の比較を示す図
- [図19]同仮想岸橋での自動着岸操船の実験結果を示す図
- [図20]同仮想岸橋での自動着岸操船の実験において船舶情報取得手段が取得した各計測値を示す図
- [図21]同実岸橋での自動着岸操船の実験結果を示す図
- [図22]同実岸橋での自動着岸操船の実験において船舶情報取得手段が取得した各計測値を示す図
- [図23]同強風下における仮想岸橋での自動着岸操船の実験結果を示す図

[図24]同強風下における仮想棧橋での自動着棧操船の実験において船舶情報取得手段が取得した各計測値を示す図

[図25]本発明の実施例2によるHybrid-state A*を用いて生成した着棧までの計画経路を示す図

[図26]同LiDARにより計測された点群を用いて着棧経路を計算した例を示す図

[図27]同LiDARで計測した位置から船体位置を意図的に変えて経路を計算した例を示す図

[図28]本発明の実施例3によるフィードバック制御ありのピュアパシュートとHCSによる着棧制御の実船試験結果を示す図

[図29]同図28に示す状態の実測値を示す図

[図30]同強風下でのフィードバック制御ありのピュアパシュートとHCSによる着棧制御の実船試験結果を示す図

[図31]同図30に示す状態の実測値を示す図

発明を実施するための形態

[0057] 以下に、本発明の第一の実施形態による船舶の自動誘導方法、船舶の自動誘導プログラム、船舶の自動誘導システム、及び船舶について説明する。

[0058] 図1は船舶の自動誘導システムの概要図である。

船舶の自動誘導システムは、計画経路を取得又は計画経路の計算を行う計画経路生成手段10と、船舶の位置及び船首方位を取得する船舶情報取得手段20と、船舶の位置及び船首方位に基づいて、船舶の進行方向の計画経路の上に所定の条件を満たす目標点を計算する又は目標点の方位を計算するピュアパシュート計算手段30と、目標点又は目標点の方位に基づいて船舶の操舵角を計算する自動操船計算手段40と、船舶の操舵角に基づいて自動操船装置60を制御する制御手段50と、自動操船装置60のクラッチ等の速度制御手段61と、画面等の表示手段70を備える。

なお、自動操船装置60には、操舵を行う舵や速度を制御するクラッチ等のアクチュエータを含むこと、舵やクラッチ等の制御機能部だけを含むこと

、また舵やクラッチ等の制御を行うための指令値を出す機能だけを含むこと、及びこれらを舵やクラッチ等で組み合わせて用いることの何れも可能である。

[0059] 図2は船舶の自動誘導システムを用いた自動誘導方法のフローチャート、図3はピュアシュートのアルゴリズムを示す図である。

まず、計画経路生成手段10は、船舶の計画経路を生成する（計画経路生成過程S1）。生成された計画経路は、ピュアパシュート計算手段30及び自動操船計算手段40に入力される。計画経路生成手段10は、自動的に計画経路を生成することができる他、予め設定された計画経路の入力を受け付けることにより生成することができる。なお、計画経路の生成の詳細については後述する。

計画経路生成過程S1の後、制御手段50は、取得した計画経路に基づいて操船を開始する（操船開始過程S2）。

船舶情報取得手段20は、例えば位置センサーや方位角センサー等であり、船舶の位置及び船首方位を取得する（船舶情報取得過程S3）。

[0060] ピュアパシュート計算手段30は、船舶の位置及び船首方位に基づいて、船舶の進行方向の計画経路の上に所定の条件を満たす目標点を計算するか、又は目標点の方位を計算する（ピュアパシュート計算過程S4）。

ピュアパシュート（Pure pursuit）とは、経路追従制御アルゴリズムとして、ロボティクスや車の自動運転などの分野で広く使われる経路追従アルゴリズムである。ピュアパシュートは、図3のように予め設定された有向経路に対して、船舶に搭載されたGNSSセンサー等の位置センサーの設置位置から一定距離前方の経路上の点を目標点としてこれに到達するように旋回制御を行う。この目標点までの距離を前方注視距離（Look ahead distance）と呼ぶ。

目標点（前方注視距離）を決める際は、経路追従時に想定される経路曲線において、最大の曲率半径を求め、この曲率半径を持つ円周経路を用意して、円周経路を追従できるように前方注視距離を設定する。なお、実船試験を

行い追従できるか否かを確かめてもよく、また、KT等の操縦性指数が分かっている場合は簡易的なシミュレーションから決定することもできる。

ピュアパシュート計算過程S4においてピュアパシュート計算手段30は、計画経路生成手段10が計画経路生成過程S1で生成した計画経路に基づき、進行方向の計画経路の上に、例えば所定の距離で目標点を計算し、又は目標点の方位を計算し、例えば計算した方位を自動操船計算手段40に送出する。またピュアパシュート計算手段30は、航行に伴って次々と目標点の方位を更新する（設定値を更新する）。

[0061] 自動操船計算手段40は、目標点又は目標点の方位と、船舶の位置又は船首方位に基づいて船舶の操舵角を計算する（自動操船計算過程S5）。

制御手段50は、自動操船計算手段40が算出した船舶の操舵角に基づいて、操舵の制御を自動的に行う自動操船装置60を制御する（制御過程S6）。これにより、計画経路に沿った航跡が得られる。

自動操船装置60は、ジャイロ等と連動し、方位等の設定値を設定するとPID制御や適応制御により、設定された方位等が得られるように操舵装置を制御する。

制御手段50は、制御過程S6の後、制御終了信号を受け付けたか否かを判定する（制御終了判定過程S7）。制御終了信号は、例えば目的地に所定距離まで近づいた場合等に自動又は乗組員等により手動で入力される。

制御手段50は、制御終了判定過程S7で制御終了信号を受け付けたと判定した場合は、自動操船装置60の制御を終了する。一方、制御終了判定過程S7で制御終了信号を受け付けていないと判定した場合は、船舶情報取得過程S3に戻り制御を継続する。

[0062] 図4は計画経路に対する追従性能の概念図であり、図4(a)は自動操船装置による自動操舵のみの場合の追従性能を示し、図4(b)は自動操船装置による自動操舵とピュアパシュート（単純追跡）を組み合わせた制御を行った場合の追従性能を示している。また、図5は自動操船装置による自動操舵とピュアパシュートを組み合わせた制御を行った場合の追従性能を航跡ト

レースにより評価した図であり、図5（a）は自動操船装置による自動操舵とピュアパシュートを組み合わせた制御により計画経路に追従させた結果を示し、図5（b）は舵角一定（ $+15^\circ$ ）で計画経路に追従させた結果を示している。

図4（a）に示すように、方位ジャイロを用いた既存の自動操舵（オートパイロット）は船舶の船首方位のみを制御するため、風や潮流の影響を受けると経路から逸脱する。

一方、図4（b）及び図5（a）に示すように、ピュアパシュート計算に基づく制御（ピュアパシュート制御）と自動操舵を組合せ、計画経路を追従する自動誘導を行うことで、モデル予測制御のように大量の計算を必要とすることなく制御を行い、外乱があっても計画経路からの偏差を一定以下に抑制し、経路に沿った自動制御を行うことができる。特に、ピュアパシュート制御により計画経路が曲線部を有するような経路の追従が、オートパイロット等の自動操船装置60と組み合わせて容易に可能となる。

このように、ピュアパシュートと自動操舵とを組合せた制御は、自動操舵のみの場合と比べて外乱に対して補償する制御が入っているため、経路からの逸脱を一定の量以下に抑制できる。また、経路上の目標点に対する操舵量を計算するのみのため計算負荷が軽い。また、制御に必要なパラメータは本質的に前方注視距離の一つだけで済む。また、制御の安定性は、経路の曲率が小さく前進速度がある程度あれば、自動操舵の安定性によってシステムの安定性を議論できる。すなわち、安定的な制御のパラメータを設計する上では、古典的な安定性解析を用いることができる上、基本的な安定性は自動操舵の制御安定性を根拠に保証できる。

[0063] 次に、船舶を到着点に誘導する自動誘導方法について説明する。なお、本実施形態では到着点を栈橋とする。

図6は自動誘導システムを用いた自動着栈操船のフローチャートである。

自動着栈制御が開始されると、船舶情報取得手段20は、船舶の位置（緯度経度）、船首方位、及び船舶の速度を取得する（第一の船舶情報取得過程

S 1 1)。

第一の船舶情報取得過程 S 1 1 の後、着棧位置座標と着棧時方位角を乗組員等が自動誘導システムに入力する（着棧情報入力過程 S 1 2）。

着棧情報入力過程 S 1 2 の後、制御手段 5 0 は操船を開始する（操船開始過程 S 1 3）。

[0064] 操船開始過程 S 1 3 の後、計画経路生成手段 1 0 は、入力された船舶の到着点の到着位置（着棧位置座標）と到着方位（着棧時方位角）を取得し、第一の船舶情報取得過程 S 1 1 で取得した船舶の位置、船首方位、及び速度を用いて、計画経路として到着位置と到着方位を考慮した到着点へ接続する曲線を計算することで、到着位置に至り船舶の到着方位を確保できる計画経路を生成する（計画経路生成過程 S 1 4）。これにより、到着方位の向き（角度）で到着位置へ接続する滑らかな曲線を描く計画経路（着棧経路）を生成することができる。

ここで、図 7 は生成された着棧経路と制御モードの例を示す図、図 8 は着棧操船のための座標系を示す図である。

着棧に至るまでの計画経路において制御手段 5 0 による制御のモードを切り替えることを想定し、計画経路生成手段 1 0 は、計画経路を複数の区分経路に分割する。

本実施形態において計画経路生成手段 1 0 は、図 7 に示すように、破線で示される着棧経路を、経路追従モードで制御される第一の区分経路 1 A、ニュートラル航行モードで制御される第二の区分経路 1 B、回頭モードで制御される第三の区分経路 1 C、停止モードで制御される第四の区分経路 1 D の四つの区分経路に分ける。制御手段 5 0 は、それぞれの区分経路で制御モードを切り替える。この切替は、例えば実際に操船者が着棧操船する際の手順をベースとする。さらに本実施形態では、主機への過度な負荷を減らすため、最後の停止モード以外でプロペラ逆転による減速を行わず、ニュートラル状態で減速する。このため、制御モードの切り替え位置は、船毎に各区分で十分に減速するのに必要な航行距離を考慮し、減速に必要な距離を確保でき

るように、例えば着棧位置から経路に沿って10, 70, 100 [m]の位置に配置する。

また、位置情報の取り扱いを容易にするため、船舶情報取得手段20から得た緯度経度の情報は、着棧位置を原点 O_{berth} とする、長さの単位をメートルに変換した $X-Y$ 平面の座標系で扱う。このとき、 X 軸は北を正に、 Y 軸は東を正に取る。さらに、棧橋2との位置関係を明確にするときは、 $X-Y$ 座標系を棧橋2の向きに合わせて回転させた $x_{\text{berth}}-y_{\text{berth}}$ 座標系を用いる(原点は同じく O_{berth})。図8にはこの二つの座標系の関係を示している。図8において α_{berth} は棧橋2の方位角に対応する。

[0065] 図9はベジエ曲線による着棧経路の概略図である。

実際の操船例等から、左右舷付の着棧経路としては、操船開始時の船舶の位置から船首の方向へ伸び、棧橋2に平行な角度で着棧位置へと接続する滑らかな曲線であればよいと考えられる。この形状は3次のベジエ(Bezier)曲線で表しうる。一般に $N-1$ 次ベジエ曲線は N 個の制御点 $B_0 \cdots B_{N-1}$ から定義される $N-1$ 次曲線であり t をパラメータとして下式(1)、(2)のように表される。

[数1]

$$\text{Bezier}(t; N) = \sum_{l=0}^{N-1} B_l J_{N-1, l}(t) \quad \cdots (1)$$

[数2]

$$J_{n, l}(t) = \binom{n}{l} t^l (1-t)^{n-l} \quad \cdots (2)$$

ただし $0 < t < 1$ 、 $J_{n, l}(t)$ はBernstein基底関数である。

N 次ベジエ曲線は経路形状を t の N 次関数として表すことができるため、3次のベジエ曲線は t の高々3次式として表現できる。図9において、制御点 B_1 は自動操船開始時の船体位置、制御点 B_2 は制御点 B_1 から船首方位角 ϕ の方向に $0.6 | y_{\text{berth}} |$ [m]の距離にある点、制御点 B_3 は制御点 B_4 から

$\alpha_{\text{berth}} + 180$ [deg]の方向に80 [m]の距離にある点、制御点 B_4 は着棧目標位置である。着棧目標位置は、係船用のロープが受け渡しできる距離と安全面を考慮して、例えば $(x_{\text{berth}}, y_{\text{berth}}) = (5, 0)$ [m]に設定する。この設計は、制御点 B_1 が棧橋2との距離に応じて伸縮するため、制御開始時の船体位置に関わらず制御点 B_3 と制御点 B_4 の距離によって棧橋2へのアプローチ時の角度を設定できる。他の船舶に適用する際には、必要に応じて制御点 B_3 を設定する際の距離を変えることでより浅い角度からの着棧経路を設定することができる。

なお、ベジエ曲線を用いることで最も一般的な着棧経路を生成しやすくなるが、Bスプライン曲線やクロソイド曲線等、他の曲線を用いて着棧経路を生成することもできる。また、制御点を増やして、より高次のベジエ曲線を用いることもできる。また、着棧経路（計画経路）は、ベジエ曲線を用いた経路計画アルゴリズムに代えて、後述のようにHybrid-state A*アルゴリズムを用いて生成することもできる。

[0066] 到着点が棧橋2の場合、到着位置における船舶の速度はゼロとして予め設定される。

計画経路生成手段10は、計画経路生成過程S14において、船舶と到着位置までの距離が予め定められた距離に達した時点で船舶の到着位置への進入角度が予め定められた角度になるような区分経路を含む計画経路を生成する。これにより、到着位置までの距離が所定の距離に達した時点で到着位置へ向けた回頭を行わせ、適切な進入角度で到着位置に進入させて到着方位を確保できる区分経路を生成することができる。本実施形態では、回頭モードで制御される第三の区分経路1Cが該当する。

また、計画経路生成手段10は、到着位置において予め設定された船舶の速度がゼロであり、かつ船舶の進行方向が予め定められた到着位置への進入角度となっている時、船舶と到着位置との距離が予め定められた距離より短い位置に達した時点で船舶の速度をゼロとなるように速度制御を行うための略直線の区分経路を含む計画経路を生成する。これにより、速度制御を行い

船舶を確実にかつより安全に到着位置まで誘導可能な区分経路を生成することができる。本実施形態では、停止モードで制御される第四の区分経路 1 D が該当する。なお、着栈の場合における「予め定められた距離」とは、例えば係船用のロープの受け渡しができる距離である。また、「予め定められた到着位置への進入角度」は、ある程度の幅を持ったものであってよい。

[0067] なお、計画経路生成手段 10 には、計画経路の設定した制御点を乗組員が確認し変更を行う制御点調整部、又は船舶情報取得手段 20 で得られた船舶情報に基づいて制御点の調整を自動的に行う自動制御点調整部の少なくとも一方を備えることもできる。この場合は、計画経路生成過程 S 14 において、曲線を成す計画経路を変更するための設定した制御点 $B_1 \sim B_4$ を調整する制御点調整過程をさらに有し、調整した制御点に基づき計画経路を生成する。

これにより、例えば他船や浅瀬等の障害物の回避や到着時の進入角度の調整等が反映された計画経路を、人的に又は自動的に柔軟に調整して生成することができる。

乗組員が変更を行う場合は、タッチパネルやトラックボール等で画面を見ながら制御点調整部に対する指示を与え制御点を調整する。

自動制御点調整部が変更を行う場合は、海図情報や L i D A R (light detection and ranging) 等のセンサー情報を基に自動で計画経路を調整する。例えば、海図やセンサー情報から障害物の二次元的な情報が取得され、障害物に計画経路が被っている場合は、制御点 $B_1 - B_2$ 間又は $B_3 - B_4$ 間の長さを 0.1 m 毎に変更していき、計画経路が障害物に被らない経路を求める。計算は総当たりで行っても良く、動的計画法を用いて効率よく解を求めても良い。なお、解が求まらない場合は、表示又は音声等による警告を発し、乗組員に制御点調整部による変更を促す等の対応を行う。

制御点は、最初の計画経路生成時点で人的又は自動的に調整しても良く、また一旦生成された計画経路を確認後、制御点を修正する調整を行い、再度生成させても良い。

[0068] 図6に戻り、計画経路生成過程S14の後、船舶情報取得手段20は、船舶の位置、船首方位、及び速度を取得する（第二の船舶情報取得過程S15）。

制御手段50は、第二の船舶情報取得過程S15で取得した船舶の位置、船首方位、及び船速を基に自動操船装置60を制御する（制御過程S16）。

制御過程S16の後、制御手段50は、船舶が着棧位置に到達したか否かを判定する（着棧判定過程S17）。

制御手段50は、着棧判定過程S17において「NO」、すなわち着棧していないと判定した場合は、第二の船舶情報取得過程S15に戻り制御を継続する。一方、着棧判定過程S17において「YES」、すなわち着棧したと判定した場合は、自動着棧制御を終了する。

[0069] 図10は自動着棧操船における制御過程S16の詳細を示すフローチャート、図11は船体運動の座標系を示す図である。図11において、空間固定座標系 $o_0-x_0y_0z_0$ は、 x_0 を北、 y_0 を東向きに取る。また、船体固定座標系の原点 o を船体のミッドシップ位置に取る。

ピュアパシュート計算手段30は、船舶情報取得手段20が第二の船舶情報取得過程S15で取得した船舶の位置、船首方位、及び速度に基づいて、船舶の進行方向の計画経路の上に所定の条件を満たす目標点を計算し、又は目標点の方位を計算する（ピュアパシュート計算過程S21）。

ピュアパシュートを船舶に適用する場合、目標方位角を操舵により追従する必要があるため、目標方位角に対するPD制御のHCS（Heading Control System）を組み合わせる。このとき、船舶（自船）から目標点までの相対方位角を α とすると、船首方位角に対するPD制御のHCSによる指令舵角を最大 $\pm 45^\circ$ として、下式(3)のように計算できる。

[数3]

$$\delta^* = \text{clip}(K_P[\alpha - \psi]_{-180^\circ, 180^\circ} - K_D r, -45^\circ, 45^\circ) \quad \dots (3)$$

ここで、 K_P と K_D はそれぞれHCSの比例ゲインと微分ゲインを表し、 $[x]_{-180^\circ, 180^\circ} = (x + 180^\circ \bmod 360^\circ) - 180^\circ$ は角度 x [deg] を $[-180^\circ, 180^\circ]$ の範囲に収める演算を表す。

比例ゲインと微分ゲインは、例えばシミュレーション及び実船計測の結果から $K_P = 3.0$ 、 $K_D = 1.0$ とする。なお、通常速力に対する K_P の設定は2.0程度である。HCSのゲイン設計では、ピュアパシュートが経路の先を見て制御することから微分制御的な働きをするため、通常の保針制御が不安定にならない範囲で経路上の最も曲率大きい区間の追従性を考慮して K_P を大きい値に設定することにより、外乱に対するロバスト性と経路追従性能を改善することができる。

ピュアパシュートの唯一のパラメータである前方注視距離は、船舶の船舶情報取得手段20のうち位置センサーの設置位置からみた経路上の前方にある目標点との距離として定義される。ただし外乱の影響で、船体位置と経路上の最接近距離が設定した前方注視距離以上になった場合は、経路上の最接近点を目標点とする。前方注視距離は、図3に示すような一定曲率半径を持つ経路を追従する制御のシミュレーション及び実船実験による結果に基づき、例えば垂線間長 L_{pp} に対して1.6倍に設定する。

一方、回頭モードで制御される第三の区分経路1C以降は、船速が低く、目標方位への追従が難しくなる。そのため、ピュアパシュート計算手段30では、ピュアパシュート計算された目標点の方位に補正角 $\alpha_{add} = -5$ [deg]を加算してHCSの計算を行い、目標とする着棧位置における方位を調整する。

[0070] ピュアパシュート計算過程S21の後、自動操船計算手段40は、目標点又は目標点の方位と、船舶の位置又は船首方位と、速度に基づいて船舶の操舵角を計算する（自動操船計算過程S22）。

このように、第二の船舶情報取得過程S15において船舶の速度を取得し、ピュアパシュート計算過程S21及び自動操船計算過程S22において速度を用いて計算を行うことで、速度に応じて船舶を精度よく計画経路に追従

させることができる。

制御手段50は、自動操船計算手段40が算出した船舶の操舵角（指令舵角）に基づいて自動操船装置60を制御し操舵する。なお、操舵には、バウスラストの操作といった船舶の方位を制御する操作を含む。ピュアパシュートと自動操舵を組合せて制御手段50が船体位置を制御することにより、船舶は着棧経路を精度よく追従できる。

[0071] 制御手段50は、図7に示す四つの制御区間1A～1Dにおいて、自動操船計算手段40の計算により制御区間ごとに目標値として設定された速度（船速）を得るようにクラッチを含む速度制御手段61を制御する。

速度制御手段61は、エンジンテレグラフ操作（主機負荷）によるプロペラ回転数制御やクラッチ等であるが、本実施形態では、主機への機械的な負荷への対処や船舶の安全性を考慮して、主機回転数をアイドリングの回転数に固定して着棧操船を行う。また、バウスラストも動作させない。従って、速度の制御はクラッチを切り替えることでのみ可能となる。クラッチは前進、ニュートラル、及び後進の三つの状態を取ることができる。

[0072] 制御手段50は、船舶情報取得手段20が取得した情報に基づき、船舶に搭載された船舶情報取得手段20のうち位置センサーから着棧位置（棧橋2）までの直線距離 D_{berth} が着棧位置から第一の区分経路1Aと第二の区分経路1Bとの境界位置（制御モードの切り替え位置）までの直線距離である第一距離 D_1 よりも大きいかなかを判定する（第一の距離判定過程S24）。

制御手段50は、第一の距離判定過程S24において「YES」、すなわち着棧位置までの距離 D_{berth} が第一距離 D_1 よりも大きいと判定した場合は、経路追従モードで制御する。経路追従モードは常にクラッチを前進とする。

[0073] 一方、制御手段50は、第一の距離判定過程S24において「NO」、すなわち着棧位置までの距離 D_{berth} が第一距離 D_1 以下と判定した場合は、着棧位置までの距離 D_{berth} が第二の区分経路1Bと第三の区分経路1Cとの境界位置（制御モードの切り替え位置）までの直線距離である第二距離 D_2 よりも大きいかなかを判定する（第二の距離判定過程S25）。

制御手段50は、第二の距離判定過程S25において「YES」、すなわち着棧位置までの距離 D_{berth} が第二距離 D_2 よりも大きいと判定した場合は、ニュートラル航行モードで制御する。ニュートラル航行モードにおいて制御手段50は、前後方向速度 u が所定速度 u_1 よりも大きいか否かを判定する（第一の速度判定過程S26）。所定速度 u_1 は例えば1.0[m/s]とする。

制御手段50は、第一の速度判定過程S26において「YES」、すなわち前後方向速度 u が所定速度 u_1 よりも大きいと判定した場合は、クラッチをニュートラルとする。一方、第一の速度判定過程S26において「NO」、すなわち前後方向速度 u が所定速度 u_1 以下と判定した場合は、クラッチを前進とする。

このようにニュートラル航行モードにおけるクラッチの状態は、ニュートラルを基本とし、強い向かい風などで前後方向速度 u が所定速度 u_1 以下まで落ちた際は前進に切り替える。

[0074] 制御手段50は、第二の距離判定過程S25において「NO」、すなわち着棧位置までの距離 D_{berth} が第二距離 D_2 以下と判定した場合は、着棧位置までの距離 D_{berth} が第三の区分経路1Cと第四の区分経路1Dとの境界位置（制御モードの切り替え位置）までの直線距離である第三距離 D_3 よりも大きいか否かを判定する（第三の距離判定過程S27）。

制御手段50は、第三の距離判定過程S27において「YES」、すなわち着棧位置までの距離 D_{berth} が第三距離 D_3 よりも大きいと判定した場合は、回頭モードで制御する。回頭モードにおいて制御手段50は、前後方向速度 u が所定速度 u_2 よりも大きいか否かを判定する（第二の速度判定過程S28）。所定速度 u_2 は例えば1.0[m/s]とする。

制御手段50は、第二の速度判定過程S28において「YES」、すなわち前後方向速度 u が所定速度 u_2 よりも大きいと判定した場合は、クラッチをニュートラルとする。一方、第二の速度判定過程S28において「NO」、すなわち前後方向速度 u が所定速度 u_2 以下と判定した場合は、目標方位角 α に対して、右舷付時は $\alpha - \phi < 0$ [deg]か否か、左舷付時は $\alpha - \phi < 0$ [deg]

か否かを判定する（目標方位角判定過程 S 2 9）。

制御手段 5 0 は、目標方位角判定過程 S 2 9 において「YES」、すなわち目標方位角 α に対して、 $\alpha - \phi < 0$ [deg]（右舷付時）であるか、又は $\alpha - \phi < 0$ [deg]（左舷付時）であると判定した場合は、クラッチを前進とする。

一方、制御手段 5 0 は、目標方位角判定過程 S 2 9 において「NO」、すなわち目標方位角 α に対して、 $\alpha - \phi < 0$ [deg]（右舷付時）でないか、又は $\alpha - \phi < 0$ [deg]（左舷付時）でないと判定した場合は、着棧位置までの距離 D_{berth} が所定距離 D_F （例えば 5 0 m）よりも大きく、かつ、 $|\alpha - \phi| > 5$ [deg] か否かを判定する（距離・角度判定過程 S 3 0）。

制御手段 5 0 は、距離・角度判定過程 S 3 0 において「YES」、すなわち着棧位置までの距離 D_{berth} が所定距離 D_F よりも大きく、かつ、 $|\alpha - \phi| > 5$ [deg] であると判定した場合は、クラッチを前進とする。

一方、制御手段 5 0 は、距離・角度判定過程 S 3 0 において「NO」、すなわち着棧位置までの距離 D_{berth} が所定距離 D_F 以下か、又は、 $|\alpha - \phi| > 5$ [deg] でないと判定した場合は、前後方向速度 u が所定速度 u_3 よりも小さいか否かを判定する（第三の速度判定過程 S 3 1）。所定速度 u_3 は例えば 0 . 3 [m/s] とする。

制御手段 5 0 は、第三の速度判定過程 S 3 1 において「YES」、すなわち前後方向速度 u が所定速度 u_3 よりも小さいと判定した場合は、クラッチを前進とする。一方、第三の速度判定過程 S 3 1 において「NO」、すなわち前後方向速度 u が所定速度 u_3 以上と判定した場合は、クラッチをニュートラルとする。

このように回頭モードにおけるクラッチの状態は、基本的にニュートラルとし、所定の条件を満たす場合に前進に切り替える。

なお、回頭モードの次に停止モードが予定されている場合には、回頭モードの間に所定速度まで速度を下げておくことが好ましい。

[0075] 制御手段 5 0 は、第三の距離判定過程 S 2 7 において「NO」、すなわち着棧位置までの距離 D_{berth} が第三距離 D_3 以下と判定した場合は、停止モード

で制御する。停止モードにおいて制御手段50は、着棧位置までの距離 x_{berth} が所定距離 x_1 よりも大きく、かつ、前後方向速度 u が所定速度（例えば0.5[m/s]）よりも大きいか否かを判定する（第一の距離・速度判定過程S32）。

制御手段50は、第一の距離・速度判定過程S32において「YES」、すなわち距離 x_{berth} が所定距離 x_1 よりも大きく、かつ、前後方向速度 u が所定速度よりも大きいと判定した場合は、クラッチを後進とする。

一方、制御手段50は、第一の距離・速度判定過程S32において「NO」、すなわち距離 x_{berth} が所定距離 x_1 よりも小さいか、又は、前後方向速度 u が所定速度以下と判定した場合は、着棧位置までの距離 x_{berth} が所定距離 x_2 よりも大きく、かつ、前後方向速度 u が所定速度（例えば0.1[m/s]）よりも大きいか否かを判定する（第二の距離・速度判定過程S33）。

制御手段50は、第二の距離・速度判定過程S33において「YES」、すなわち距離 x_{berth} が所定距離 x_2 よりも大きく、かつ、前後方向速度 u が所定速度よりも大きいと判定した場合は、クラッチを後進とする。

一方、制御手段50は、第二の距離・速度判定過程S33において「NO」、すなわち距離 x_{berth} が所定距離 x_2 以下か、又は、前後方向速度 u が所定速度以下と判定した場合は、着棧位置までの距離 x_{berth} が0よりも小さく、かつ、前後方向速度 u が0[m/s]よりも小さいか否かを判定する（第三の距離・速度判定過程S34）。

制御手段50は、第三の距離・速度判定過程S34において「YES」、すなわち距離 x_{berth} が0よりも小さく、かつ、前後方向速度 u が0[m/s]よりも小さいと判定した場合は、クラッチを前進とする。

一方、制御手段50は、第三の距離・速度判定過程S34において「NO」、すなわち距離 x_{berth} が0以上か、又は、前後方向速度 u が0[m/s]以上と判定した場合は、クラッチをニュートラルとする。

このように最後の停止モードでは前後方向速度 u が例えば0.1[m/s]以下になるまで段階的にクラッチを後進に入れる。また、向かい風等で着棧手前

$x_{\text{berth}} < -0.0$ [m]で $u < 0$ [m/s]となった場合は、クラッチを前進に入れる。これらの条件に当てはまらない場合はクラッチをニュートラルにする。

[0076] このように区分経路に応じた制御のモードが行われることで、特に着栈を含む到着点に至る計画経路に対して、区分経路に応じてモードを切り替えて制御を行い、到着点まで船舶を精度よく追従させることができる。

また、自動操船計算過程 S 2 2 で船舶の計画経路を航走する速度を計算し、計算した速度に基づいて、自動操船装置 6 0 のクラッチを含む速度制御手段 6 1 を制御することで、クラッチ等の速度制御手段 6 1 で速度を調節し、例えば着栈を含む到着点への船舶の誘導を容易にできる。特に第四の区分経路 1 D の停止モード以外では、主機への過度な負荷を防ぐためクラッチの後進操作を制限してニュートラル航行による減速を基本とし、第三の区分経路 1 C の回頭モードでは、目標方位角と船首方位角の差が大きくなっても船速が十分小さい状態でなければプロペラ後流を舵に当てることによる急旋回を行わないことが好ましい。

また、船舶の自動誘導システムは、着栈操船中の船速と位置制御を分離し、着栈位置までの経路を設定して追従する。このような経路追従による着栈操船を行うことで、乗組員等は、予め計画経路（着栈経路）を確認できると共に、経路からの偏差を確認することで自動制御が正常に働いているかを確認できる。なお、着栈経路や経路からの偏差は表示手段 7 0 に表示される。表示手段 7 0 には、その他に、船舶の位置、船首方位、目標点、目標点の方位、船舶の速度、気象海象情報、計算された外力等が表示される。

また、経路によって栈橋 2 へのアプローチ時の角度を設定できる経路追従制御とすることで経路計画の問題と、制御の安定性の問題を切り分けて設計できる。

[0077] また、船舶情報取得手段 2 0 が第二の船舶情報取得過程 S 1 5 で船舶の周辺の気象海象情報を取得し、自動操船計算手段 4 0 が自動操船計算過程 S 2 2 において気象海象情報に基づいた船舶に対する外力を加味して操舵角及び速度を補正することもできる。外力を加味して補正した操舵角及び速度によ

り船舶をより精度よく計画経路に追従させることができる。

外力の計測においては、船舶が変針や加速、減速等している際は、精密な測定が難しいため、ニュートラル航行モードなど、一定速度で直進している間に計測し、その結果を用いて操舵角及び速度を補正することが好ましい。

[0078] このように、ピュアパシュートと自動操船装置60を組合せて計画経路を追従する自動誘導は、着棧のような、曲線を成す計画経路に沿って細かい制御を行う場合に、特に有効である。

なお、上記では主に船舶の自動誘導方法及び自動誘導システムについて説明したが、本発明は、航走する船舶の少なくとも操舵の制御を自動的に行う自動操船装置60を用いた船舶の自動誘導プログラムであって、コンピュータに、条件の入力に従った計画経路生成過程S1、S14と、船舶情報取得過程S3、S11、S15と、ピュアパシュート計算過程S4、S21と、自動操船計算過程S5、S22と、制御過程S6、S16を実行させる船舶の自動誘導プログラムとすることもできる。これにより、ピュアパシュートと自動操船装置60を組合せ、計画経路を追従する自動誘導を行うことで、モデル予測制御のように大量の計算を必要とすることなく、外乱があっても計画経路からの偏差を一定以下に抑制するプログラムを提供することができる。

[0079] 次に、本発明の第二の実施形態による船舶の自動誘導方法、船舶の自動誘導プログラム、船舶の自動誘導システム、及び船舶について説明する。なお、上記した実施形態と同一機能部材等については同一符号を付して説明を省略する。

上記した第一の実施形態においては、ベジェ曲線を用いた経路計画アルゴリズムにより計画経路（着棧経路）を生成したが、当該アルゴリズムは周囲の地形や棧橋2の周囲にある浅瀬等の航行環境を考慮せずに船体位置と着棧の目標点から幾何学的に経路を計算するため、自船の初期位置によっては実際の航行が困難な経路が生成される可能性がある。

そこで、本実施形態では、計画経路生成過程S1、S14において海域情

報を取得し、計画経路生成手段10では航行不能な海域情報を加味して計画経路を計算する。「航行不能な海域情報」とは、船舶等の移動物体や浮遊物体等の障害物、又は浅瀬等が存在し、航行不能な海域に関する情報である。これにより、船舶の自動誘導の安全性を向上させ、また、船舶の自動誘導が適用可能な海域を広げることができる。

取得する海域情報は、オフラインでも利用可能な電子海図によるものと、L i D A R等のセンサー類により航行中に実海域で検出するものがある。航行中に実海域で検出した海域情報はその場で知る新たな情報であり、この新たな情報に基づき計画経路生成手段10が計画経路を再計算することができる。

[0080] 本実施形態では、経路探索アルゴリズムのひとつであるHybrid-state A*アルゴリズムを用い、航行環境を考慮した着棧制御に適切な計画経路を生成する。

Hybrid-state A*アルゴリズム (Hybrid A*ともいう) は、A*と呼ばれる古典的なアルゴリズムをベースとした経路探索のためのアルゴリズムである。A*では、まず探索領域をグリッド状に分割し、ゴールまでの経路を探索する。A*はグラフ探索アルゴリズムに分類され、初期位置を表すスタートノードから、周囲に隣接する (障害物に専有されていない) グリッドに対応するノードを順番に調べていき、最終的にゴールのノードまでの経路を探索する。

探索では、各ノードのコストが計算される。スタートからゴールまでの最短経路を探索する場合は、各ノードのコストはそのノードに至るまでの移動距離と別に定義されるヒューリスティック関数の値に対応する。一般的なヒューリスティック関数は、ゴールまでの距離を返す単純なものである。このコストが小さくなる方向にノードを探索することでゴールまでの目的の経路を見つけるのがA*アルゴリズムである。

[0081] Hybrid-state A*は三つの工夫がなされている。

一つ目の工夫は、探索の際に、四次元の探索空間 (x, y, θ , r) を使

って探索するというものである。ここで x 、 y はもともとの位置座標、 θ は移動体の向き（船の場合は船首方位に対応）、 r は経路に対する移動方向で 0（前進）と 1（後進）の二値で表される。もともとの二次元平面から四次元空間での探索にすることで、Hybrid-state A*の探索は、二次元空間を連続的に探索することができ、得られる軌跡はA*で得られるようなグリッドの中心をつないだ折れ線ではなく、連続的な曲線で表現される。ここで図12は、Hybrid-state A*の探索方法について、古典的なA*アルゴリズムとの比較図であり、図12(a)は古典的なA*アルゴリズムの離散的な状態を示し、図12(b)はHybrid-state A*アルゴリズムの連続的な状態を示している。

二つ目の工夫は、一方で、探索する次元が増えることで増大する計算時間を軽減しより効率的に探索をおこなうために、動的計画法を用いたコストマップをヒューリスティック関数として用いるというものである。これにより、入り組んだ地形であっても、ゴールまでの経路を効率的に探索できる。

さらに、四次元空間での探索においても、一つ一つのノードの探索は離散化された行動空間のなかで行われるため、そのままでは実際の連続空間で定義されたゴールの姿勢に到達することはない。そこで、三つ目の工夫は、Analytic Expansionと呼ばれる手法を導入するというものである。Analytic Expansionでは、ノードの探索によって求められた途中までの経路から、ゴールまでを曲線で接続するようにして経路を拡張することで終端状態の問題を解決する。通常、この経路の拡張においては、Reeds-Sheppパスと呼ばれる経路生成アルゴリズムが用いられる。Reeds-Sheppパスは与えられた二点の位置と向きから、進行方向が定義された円弧と直線で構成される最短経路を生成するアルゴリズムである。

ここまでのステップを経て得られた経路の候補は、衝突判定を行って有効な経路か否かを判定する。域内にあれば、移動体の形状を表現する長方形領域に障害物の点が含まれるかどうかを計算して衝突の判定を行う。この流れ

を繰り返して最終的に衝突のない有効な経路が見つかった時点で終了となる。

[0082] 上記した第一の実施形態においては、図9に示すように、人が操船して着
棧させるときの航跡等を参考に、四つの制御点 B_1 、 B_2 、 B_3 、 B_4 の位置を
設計している。この経路を生成する上で特に重要であるのが棧橋から50m
付近の距離までの経路の曲率である。この区間では、棧橋2に対する自船の
進入角度が20度前後になるにようにしつつ、付近の浅瀬を避ける必要がある
上に、船の旋回性能と経路追従制御の特性を考慮して、曲率にもある程度の
制限がかかることになる。また、棧橋2との距離も近くなりプロペラ回転数
を落とすことになるため、舵効きが悪くなる状況で方位角制御をすることが
求められる。

このためHybrid-state A*アルゴリズムによる探索を着棧操
船へ適用する上では、ベジェ曲線の経路のときと同様に経路の曲率を制限し
、適切な進入角度となるような着棧経路にする必要がある。Hybrid-
state A*による経路計画では、棧橋2付近の経路は基本的に障害物が
少なくなるため、Reeds-Sheppパスによる経路の拡張が行われる
可能性が高い。したがってReeds-Sheppの曲率を制限することで
適切な進入角度を持った経路を生成することができる。

ここで、この経路の拡張をベジェ曲線による経路計画アルゴリズムを使っ
て行うことも可能であるが、円弧と直線で構成されたReeds-Shepp
には、そのあとの経路追従の制御に関してひとつの利点を有する。ベジェ
曲線による経路は、基本的に曲率が連続的に変化していて一定ではない。一
方でReeds-Sheppの経路は円弧と直線で構成されているため、区
間ごとに曲率が一定になる。経路の曲率が一定であるとピュアパシュートを
始めとする経路追従の制御において目標の方位（直線）もしくは方位の差（
円弧）が一定になる。船の場合、船首方位の制御にオートパイロットを使用
することを考えると、目標値は一定であることが制御の観点では望ましい。
目標値が動くと、目標追従制御の遅れが累積し制御の精度が悪化する可能性

がある。また、ピュアパシュートにおいても、もともとは経路の曲率が一定であることを前提に設計されている。そのため適切な曲率で生成された Reeds-Shepp パスは追従制御上の都合が良い。

一方で Reeds-Shepp パスは経路の進行方向も定義されており、すなわち後進して追従する必要がある経路が生成される場合がある。着棧時に後進を行わないような経路を生成する必要がある場合は、前進方向のみの経路で構成される Dubins パスに置き換えるか、Reeds-shepp パスの計算時に、後前進方向の経路に対して、コストマップなど他のコストと比べて大きなコストを課すことで後進する経路が生成されることを抑制することもできる。

[0083] 次に、本発明の第三の実施形態による船舶の自動誘導方法、船舶の自動誘導プログラム、船舶の自動誘導システム、及び船舶について説明する。なお、上記した実施形態と同一機能部材等については同一符号を付して説明を省略する。

第一の実施形態において説明した、ピュアパシュートと HCS (Heading Control System) を組み合わせた経路追従制御は、3 m/s 程度より小さい風速では経路偏差を小さくできるが、一方で風速がそれより大きくなってくると風外乱の影響が大きくなり経路の偏差を小さくできなくなる場合がある。船舶の自動誘導の ODD (Operational Design Domain) を拡大するためには、風速が大きくなった状況でも経路偏差を補償できる制御系が必要となる。また、一般の船舶への適用も考えると、制御系を設計するために必要なパラメータの数を最小限にすることが好ましい。

そこで本実施形態における船舶の自動誘導システムは、船舶情報取得手段 20 が気象海象情報として取得した風向及び風速による船舶に対する外力（風圧力）を求め、外力による船体運動を予測し、外力による船体運動を打ち消すような操舵角又は速度を導出して風による外乱を補償するように自動操船装置 60 を制御する。これにより、強風時においても計画経路からの偏差

を一定以下に抑制することができる。

なお、「外力による船体運動を打ち消す操舵角又は速度」とは、予測した船体運動が生じる前に、その船体運動が起こらないようにするための操舵角又は速度である。

[0084] 図13はピュアパシュートアルゴリズムによる経路追従制御を示す図である。ピュアパシュートは、図13に示されるように、経路の少し先の目標点を目指すように方位を制御することで追従制御を行う。方位の制御はPD制御によるHCS (Heading Control System) が受け持つ。本制御の利点は、制御パラメータが少ないことで、特にピュアパシュートに関しては、自船位置から目標点までの距離 L_T を調整するのみで設計が可能である。船速については、クラッチの切り替えによる船速制御を用いる。

本実施形態では、強風下での着棧性能を向上させるため、さらに船速制御の調整を行う。回頭モードにおいて、基本をニュートラルとして、例えば次の条件を満たしたときのみ前進にクラッチを切り替える。

A) 目標方位角 α に対して、 $\alpha - \phi < 0$ [deg] < 0 かつ前後方向速度 u が 1.0 [m/s]以下のとき。

B) 目標方位角 α に対して、 $\alpha - \phi < 0$ [deg] < 0 かつ、着棧点までの経路に沿った距離が 2.5 [m]以上のとき。

C) 前後方向速度 u が 0.3 [m/s]のとき。

これにより、制御精度が要求される回頭モードの舵効きを改善し、船首方位制御の安定化を図ることができる。

[0085] 図14は風による経路追従制御の乱れを示す図である。図14では、風外乱による経路追従制御への影響として、計画経路からの偏差が発生する様子を示している。船が横から風を受ける場合に、計画経路からの逸脱が大きくなる。

このように、水に浮かぶ船では、車輪で接地する自動車と異なり、特に横風による横スライドや船首方位のずれ等が問題となる。この風により発生する経路偏差を軽減することで経路追従制御の精度を高めることができる。

[0086] 自動車関係のピュアパシュートでは、向かい風や追い風による抵抗の変化を考慮したものが多く、これに対して船の場合は、横風で連続的に外力を受け、結果的に経路が漸次変化する応答が遅い制御系であるので、フィードフォワード制御が有効となる。そこで本実施形態では、外力（風圧力）と操舵により発生する舵力の船体横方向成分をキャンセルするようなフィードフォワード制御機構を経路追従制御に組み込む手法を用いる。

当該手法を用いるにあたり、操舵による船体に働く横力について、後述する実施例1における実船試験のデータから構築した操縦運動数学モデルを解析した。解析対象は下表1に示す、前進（Forward）・ニュートラル（Neutral）・逆転（Reverse）の状態に対応する各運動である。u、v、rはそれぞれ船体中央における前後方向速度、左右方向速度、回頭角速度であり、n_Pはプロペラ回転数である。前進とニュートラルに関しては主機アイドリング回転数で直進時の運動状態を基準としている。逆転については、停止モードでのみクラッチが逆転に入るため、船速がゼロの状態を基準として解析した。

[表1]

	Forward	Neutral	Reverse
u [m/s]	2.072	2.072	0.0
v [m/s]	0.0	0.0	0.0
r [deg/s]	0.0	0.0	0.0
n _P [rps]	3.09	0.0	-3.09

[0087] 図15は解析結果を示す図である。D_yは舵を切ったときの船体横方向に働く舵力をF_{dy}としたときに下式（4）の線形の関係式を満たすように求めた係数、δは舵角である。

[数4]

$$F_{dy}/(m + m_y) = D_y \delta R \quad \dots (4)$$

ここで、mは船の質量、m_yはSway運動の付加質量、δRは操舵量である。このうち、操舵量がゼロのときのD_yの値はそれぞれ前進：-0.003272、

ニュートラル：-0.002771、逆転：0.0となった。この係数を用いて各クラッチの状態における操舵により発生する横力を推定する。

- [0088] 風圧力については、例えば、文献“Kitamura F. et al.: Estimation of above water structural parameters and wind loads on ships, Ships and offshore structures, 12-8, 2017.”及び文献“北村文俊, 上野道雄, 藤原敏文：船舶風圧力簡易推定プログラムについて, 海上技術安全研究所報告, 第9巻, 第3号, pp.207-213, 2009.”に記載の方法を用いて計算できる。

図16は実施例1における実験船の風圧力係数を示す図である。船体横方向にかかる風圧力 Y_A は風圧力係数 C_{AY} を用いて下式(5)で計算される。

[数5]

$$Y_A = \frac{1}{2} \rho_A A_F U_A^2 C_{AY}(\psi_A) \quad \dots (5)$$

ここで、 ρ_A は空気の密度、 A_F は水線面上の構造物の側面投影面積、 U_A と ψ_A はそれぞれ風向風速計の設置位置における見かけの風速および風向を表す。ただし、 ψ_A は船体に対する迎角として定義されているため、図11の真風向 ψ_w とは角度方向の正の向きが逆の関係にある。また ψ_A は船首方位からの風を0度とする。

- [0089] 横方向風圧力をキャンセルする操舵量は、式(4)及び式(5)から $Y_A = F_{dy}$ を解くことで求めることができる。求められた舵角に基づいて転舵することで、風圧力の船体横方向成分をキャンセルできるが、あくまで推定値であり、旋回方向の風圧モーメントや潮流など他の外乱要素やセンサー値の誤差が生じる可能性がある。これらの要因で発生する誤差は、フィードバック機構を持つピュアパシュートとHCSがまとめて補償する。

よって、風圧力補償のフィードフォワード制御部が計算する操舵量 δR_{ff} とピュアパシュートとHCSのフィードバック制御部から計算される操舵量 δR_{fb} の和 $\delta R_{ff} + \delta R_{fb}$ が実際に操舵する量となる。

実施例 1

- [0090] 第一の実施形態におけるピュアパシュートとHCSによる経路追従制御を

用いた船舶の自動誘導システムを用いた自動着棧を実証するため、広島県尾道市因島周辺海域（因島マリーナ）で実船実験を行った。

実験を行った海域では浮き棧橋の近くに水深が浅い箇所があり、これを避けるように着棧用の経路を引く必要がある。本実験では浮き棧橋と仮想棧橋への右舷付による着棧を行った。

[0091] 実船による自動着棧操船を実施するにあたり、低速時に受ける外乱の影響が大きくなると予想される小型船舶を対象として開発を行った。さらに対象船舶の仕様として一般的な1軸1舵船を想定し、このような条件に合致するものとして、海上技術安全研究所が管理する実験船「神峰」を供試船とした。実験時の神峰の主要目を下表2に示す。

[表2]

Subjects	Value
Length overall, L_{oa} [m]	16.5
Ship length between perpendiculars, L_{pp} [m]	14.9
Ship breadth (1.0WL), B [m]	4.38
Ship draft, d_m [m]	0.502
Trim, τ [m]	0.348
Diameter of propeller, D [m]	1.0
Side area of rudder, A_R [m ²]	0.780
Height of rudder, H_R [m]	1.05
Mass, m [ton]	21.53
Block coefficient, C_b	0.642

[0092] 供試船は、船舶の自動誘導に用いる船舶情報取得手段として、位置情報に準天頂衛星システム（QZSS）「みちびき」対応のセンチメートル級測位補強サービス（CLAS）受信機と、方位角センサーにサテライトコンパスを備える。船舶情報取得手段は、その他にプロペラ回転数、エンジン回転数、主機負荷の推定値、及び風向・風速等の各種データをリアルタイムにモニタリングできる。

[0093] 図17は船体制御システムの構成図である。

供試船は、制御手段としてP C（制御用パーソナルコンピュータ）及びP L C（Programmable Logic Controller）を備え、P Cから実験船を制御可能にするために、信頼性と拡張性の高いP L Cを中心とした、制御システムが構築され、P Cから油圧操舵システムと主機遠隔操縦システムを監視及び操作可能である。

P CからP L Cを経由して、船舶情報取得手段が取得した情報の受信と通常の着棧操船で使用する舵、主機ガバナー（エンジンテレグラフ指示値に対応）、クラッチ、及びスラスタの全てを操作することができる。

また、P L Cに接続された表示手段（タッチパネル）からも船舶情報取得手段が取得した情報をモニタリングできる。また、表示手段に接続されたスピーカーからの音声出力で、棧橋からの距離や風況、現在の制御状況等を案内する機能を有する。

さらに、P Cによる自動制御中、操船者は任意のタイミングでP Cからの通信を遮断し手動操船に切り替えることができる他、タッチパネルから起動できる緊急停止機構を安全策として有する。

[0094] システムを開発する上で、安全性の面から制御プログラムの開発中に実機につなぐことなく陸上で実際のプログラムの動作を確認できると、アルゴリズム以外の通信部分を含めた制御プログラム全体の不具合の有無や性能を事前に検証することができる。そこで、船体運動をシミュレーションする機能を備えたP L Cの通信エミュレータを作成した。この通信エミュレータは、風況をシミュレーションする機能と操縦運動数学モデルに基づいた運動予測する機能とを有し、実機で使用するP L C－P C間のシリアル通信と同じプロトコルで通信及び制御することができる。

風況は平均値として設定した風向・風速に基づいて、それぞれ正規分布とWe i b u l l分布に従ってその変動をシミュレーションすることができる。また、波や潮流については、湾内では着棧操船に影響が小さいとして今回は扱わないこととした。

[0095] アルゴリズムの設計において、低速航行時の応答と外乱、特に風の影響を

評価するために下式（6）のようなMMGモデルをベースとした操縦運動数学モデルを用いた。

[数6]

$$\left. \begin{aligned} (m + m_x) \dot{u} - m(vr + x_G r^2) &= X \\ (m + m_y) \dot{v} + mx_G \dot{r} + (m + m_x)ur &= Y \\ (I_{zz} + mx_G^2 + J_{zz})\dot{r} + mx_G(\dot{v} + ur) &= N \end{aligned} \right\} \dots (6)$$

ただし、 m は船舶の質量、 I_{zz} は船体重心に関する船首揺（yawing）の慣性モーメント、 m_x , m_y , J_{zz} はそれぞれ前後方向と左右方向の付加慣性質量と付加慣性モーメント、 x_G はx軸方向の重心位置を表す。 u , v , r はそれぞれ船体中央における前後方向速度、左右方向速度、回頭角速度を表し、速度成分の時間微分をドットで表す。 X , Y , Z はそれぞれ船舶に働く前後揺（surge）、左右揺（sway）、船首揺（yaw）方向の外力であり下式（7）で表される。

[数7]

$$\left. \begin{aligned} X &= X_H + X_P + X_R + X_A + X_S \\ Y &= Y_H + Y_P + Y_R + Y_A + Y_S \\ N &= N_H + N_P + N_R + N_A + N_S \end{aligned} \right\} \dots (7)$$

ただし、

- X_H, Y_H, N_H : 船体に作用する流体力
- X_P, Y_P, N_P : プロペラによる流体力
- X_R, Y_R, N_R : 舵による流体力
- X_A, Y_A, N_A : 船体に働く風圧力
- X_S, Y_S, N_S : バウスラストによる流体力である。

[0096] 船体の流体力の計算には、文献“Y. Yoshimura et al.: UNIFIED MATHEMATICAL MODEL FOR OCEAN AND HARBOUR MANOEUVRING, Proceedings of MARSIM 2009, 2009.”を参考に、必要な係数が少なく、低速時の大斜航状態の横方向及び回頭方向の流体力を表現できる下式（8）のモデルを用いた。

[数8]

$$\left. \begin{aligned}
 X_H &= \frac{1}{2} \rho L d \left[\begin{aligned}
 &\{X_{OF}' + (X_{OA}' - X_{OF}') |\beta| / \pi\} u U \\
 &+ (m_y' + X_{vr}') L v r
 \end{aligned} \right] \\
 Y_H &= \frac{1}{2} \rho L d \left[\begin{aligned}
 &Y_v' v |u| + Y_r' L u r \\
 &- \frac{C_D}{L} \int_{-\frac{L}{2}}^{\frac{L}{2}} |v + C_{rY} r x| (v + C_{rY} r x) dx
 \end{aligned} \right] \\
 N_H &= \frac{1}{2} \rho L^2 d \left[\begin{aligned}
 &N_v' v u + N_r' L \cdot |u| r \\
 &- \frac{C_D}{L^2} \int_{-\frac{L}{2}}^{\frac{L}{2}} |v + C_{rN} r x| (v + C_{rN} r x) x dx
 \end{aligned} \right]
 \end{aligned} \right\} \dots (8)$$

ここで、 X_{OF}' は前進時の抵抗係数、 X_{OA}' は後進時の抵抗係数、 X_{vr}' 、 Y_v' 、 Y_r' 、 N_v' 、 N_r' は流体力の微係数であり、 C_D 、 C_{rY} 、 C_{rN} は Cross-flow drag に関する修正係数を表す。

[0097] 付加質量は元良チャートの重回帰式、前進及び後進時の抵抗係数は、実船のアイドリング航行時の速力試験結果及び過去の水槽試験結果より決定した。

プロペラ推力の計算に用いる $K_T - J$ 曲線は、MAUプロペラの性能推定近似式及び B-Seriesプロペラの第2～4象限までの特性を推定するためのデータベースに基づいて求めた。

プロペラの回転数については、着栈位置近傍においては主機アイドリング状態でのクラッチの切り替えによる制御を想定して、実船の計測からクラッチの前進、ニュートラル、後進に対してそれぞれ 3.1、0、-3.1 [rps] に対応するとし、クラッチ切り替えの時間遅れは無視した。

さらにプロペラ逆転時の計算は、発生する不均衡流体力を扱うことができ、逆転時の舵の流体力を考慮できるモデルを導入した。

また、クラッチをニュートラルに設定した際の推力計算では、プロペラ回転数がゼロになるため、前進定数 J の計算を省略し、プロペラ推力 $T = X_p / (1 - t_p)$ に関してはゼロ、舵への前後方向有効流入速度 u_R を定義に基づいて $u_R = (1 - w_R) u$ として計算した。

舵角 δ の変化は指令舵角 δ^* に対する一次遅れ系とした。風圧力係数は少ない入力パラメータで推定が可能な手法を用いて決定した。

[0098] 図 18 は旋回試験の計測結果と調整/シミュレーション結果の比較を示す図である。

流体力微係数等の同定を行うために、アイドリング状態のプロペラ回転数 3.1 [rps] を中心に、舵角 20, 40 度の旋回試験、±10 度、±20 度の Z 試験等の実船計測を実施した。

次に各種の推定式やデータベース等を参照しつつ、式 (6) を用いてシミュレーションを行い、実船実験の計測値と比較して係数の調整を行った。この手順による同定結果を図 18 及び下表 3 に示す。なお、図 18 においては、舵角：45 度、平均真風速 2.08 [m/s]、平均真風向：348.4 [deg] である。調整作業では計測できていない潮流の影響を除外したため航跡に差があるが、速度成分 u , v , r は実船の運動を概ね再現できていることが分かる。

[表3]

	Ahead	Astern
m'_x	0.01897	
$m'_y + X'_{vr}$	0.2470	0.1647
Y'_v	-1.232	-0.5547
Y'_r	0.1058	0.04759
N'_v	-0.07905	-0.09486
N'_r	-0.1343	-0.0614
C_D	0.1853	0.08340
C_{rY}	1.413	0.6362
C_{rN}	3.337	1.525

[0099] 構築した操縦運動数学モデルを用いてアルゴリズムの開発を行い、実験船に適用した。

実験船を用いた自動誘導システムによる自動着栈の検証は、浮き栈橋から 30 m 程度離れた地点を位置座標の原点とする「仮想栈橋」と、実際の浮き栈橋を目標とする「実栈橋」の二つの設定で行った。この二つの条件の着栈

操船において、着棧目標地点以外の違いはない。

[0100] 図19は仮想棧橋での自動着棧操船の実験結果を示す図、図20は仮想棧橋での自動着棧操船の実験において船舶情報取得手段が取得した各計測値を示す図である。

図19では、左に実際の航跡と船体位置及びそのときの真風向風速を10秒間隔で描き、右側に航跡に対応するクラッチの状態を色で表している。

ここで、図20中のDistanceは、着棧目標位置と自船の準天頂衛星システム位置との直線距離を表す（後述の図22、図24も同様）。航跡を見ると、棧橋との距離が近づくにつれて経路との偏差は減少している。一方で、回頭モードの間は断続的にクラッチを前進に入れて船首方位角を調整していることが分かる。

[0101] 図21は実棧橋での自動着棧操船の実験結果を示す図、図22は実棧橋での自動着棧操船の実験において船舶情報取得手段が取得した各計測値を示す図である。

仮想棧橋の実験時と異なり風向きがおおよそ反対になっているが、経路への追従性は変わらず良好である。

[0102] 図23は強風下における仮想棧橋での自動着棧操船の実験結果を示す図、図24は強風下における仮想棧橋での自動着棧操船の実験において船舶情報取得手段が取得した各計測値を示す図である。

風に対する追従性能を見るために、強風下での仮想棧橋への着棧操船の実験を行った。平均真風速は5.34 [m/s]であり、8.0 [m/s]を超す場面があった。この状況では、経路からの偏差は大きくなるもののニュートラル航行モード以降であっても偏差が増大することはなく着棧することができた。これは操舵量を大きくすることで、経路の偏差量を補償していると考えられる。

実施例 2

[0103] 第二の実施形態におけるHybrid-state A*を用いた着棧経路の生成を実証するために、実験海域として因島周辺の海域を対象として計算

を行った。図25はHybrid-state A*を用いて生成した着棧までの計画経路を示す図である。この例では点で構成される障害物を避ける経路が線で示されている。この計算例では、障害物として、陸地と棧橋付近の浅瀬を囲むように点を配置している。

地図の上に重畳されたマップは動的計画法を用いて計算されたコストマップを表しており、下部に0~800の数値で表しているように、色が濃い箇所ほどコストが大きいことを示している。

棧橋2に近いほどコストが小さくなるが、一方で障害物を挟んだ位置では棧橋2との直線距離が小さくても棧橋2までは障害物を回り込んでいく必要があるため、総じてコストが大きくなる傾向が見て取れる。肝心の計画経路については、初期位置から防波堤や浅瀬のある領域を回り込むようにして棧橋2へとつながっている様子が示されており、目的の着棧経路を得ることができている。得られた着棧経路を詳しく見ると、スタート位置から浅瀬の北側あたりまではHybrid-state A*のノード探索により得られた経路で、そこから棧橋2までを構成する円弧と直線で構成される経路はReeds-Sheppパスとなっている。Hybrid-state A*の探索により拡張された総ノード数は、874個であった。

[0104] 実施例1でも使用した実験船「神峰」には、周囲状況の監視のためにいくつかのセンサーが装備されている。この中でもLiDARは製品によっては200~300m以上の距離から障害物を検知することができる。神峰では甲板上にLiDAR (Velodyne Lidar社製 VLP-32C) を設置しており、実験時の計測データを記録している。この計測データを使って着棧制御のための経路生成を行った。今回使用するデータは神峰の着棧操船時にLiDARで計測したデータのうち1フレーム分のデータを抜き出し、センサーから20m以内の点と各点群のLiDARの強度(intensity)の値が25以下をノイズとして除外したデータを使用していた。なお、計測時の天気は晴天であった。

図26は、LiDARにより計測された点群を用いて着棧経路を計算した

例を示す図である。図26に示す例は、計測時の位置から経路を計算したものである。この海域では栈橋2に近づくと針路を塞ぐような障害物は無いため、計算された経路はReeds-Sheppパスのみで構成されたものが求められているが、より複雑な状況や、障害物の反射強度によっては、また異なった結果になる可能性がある。

L i D A Rを使った障害物検知においては、たまたまある時刻に点群が得られない場合があり、図26に示す例では画像中央から左にある防波堤の先端が検知されていない。実際にはこのような取り逃している部分については、計測距離が小さくなることで検知できる可能性が上がるが、解決策としては、よりチャンネル数の多いL i D A Rを使用するほかに、過去の数フレーム分のデータと合わせて使用するなどして、一時的に計測が漏れた部分のデータの補完を行い検知確率や精度を上げることが好ましい。

[0105] 図27は、L i D A Rのセンサーデータに基づいて障害物との衝突を回避し栈橋に至る経路を見つける例として、L i D A Rで計測した位置から船体位置を意図的に変えて経路を計算した例を示す図である。なお、L i D A Rの計測位置と船体の初期位置が異なる点は注意の上で、実際には異なる点群が得られる可能性がある。

図27に示すように、栈橋2の北側で船首方位が岸壁に向かっている状態から少し船首を振ったのち、線で示される経路に沿って後進して船首方位を栈橋2へ向けてから、線を前進して追従し栈橋2まで至るといった結果が得られた。このときの探索した総ノード数は121個である。

このように、L i D A Rのセンサーデータを利用することで事前に障害物のデータが与えられていない状況でも障害物を回避する経路を計算できる。一方で、一般的なL i D A Rでは、水深の情報を得られないため、航行可能な領域は別に用意する必要がある。また、L i D A Rのデータでは点群の位置が障害物と一致しているため、衝突回避の観点で余裕のある経路を計算するためには、衝突判定に用いる自船を表す矩形範囲を拡張するなどの工夫をすることが好ましい。

また、今回はある1フレームのデータに対して経路を計算したが、実際に計画経路を生成するタイミングとしては最初に大域的な経路を決めるグローバルパスプランニングと今回のように局所的な障害物データに対してその場で経路を生成するローカルパスプランニングがある。ローカルパスプランニングとして利用する際は、計画経路を更新する頻度や、更新の前後で計画経路が変わったときに、経路追従制御が追いつくように余裕をもたせることもできる。

実施例 3

[0106] 第三の実施形態における風外乱補償のフィードフォワード制御を組み込んだ経路追従制御の効果を実証するため、実験船「神峰」による実船試験を行った。本例は実施例1と同じく広島県尾道市因島周辺海域（因島マリーナ）で実施した。実施例1と同様に、栈橋2周辺にある浅瀬を回避するように経路を自動生成し、これを追従する。本実験では浮き栈橋への右舷付による着栈を行う。

図28及び図29は本発明の風外乱補償型経路追従制御の試験結果を示す図であり、図28はフィードバック制御ありのピュアパシュートとHCSによる着栈制御の実船試験結果を示し、図29は図28に示す状態の実測値を示している。

本実験は、図29に示すように、平均して6.38m/sの真風速が吹いている状況であるが、最初に生じた偏差を徐々に小さくしていき、栈橋2から50mの距離、つまり制御精度が要求される回頭モードの前までに偏差はほとんどなくなっている。

風外乱補償のない実施例1（図23、図24）と比較すると、本実施例による速度制御の効果が見て取れる。本実施例ではクラッチの切り替えが改善されプロペラ回転数の変化も最小限となっていることが分かる。さらに最終的な船首方位も本実施例では、栈橋2の方位（104[deg]）に十分近づいている。このあとの係船作業を考えると、船尾を栈橋2へ近づけることは重要であるため、その意味でも速度制御の改善により終端状態の制御精度に対

する効果が見られる。

[0107] さらに第三の実施形態における風外乱補償の性能を検証するために、より風が強い状況において実験を行った。その結果を図30と図31に示す。図30は強風下でのフィードバック制御ありのピュアパシュートとHCSによる着棧制御の実船試験結果を示し、図31は図30に示す状態の実測値を示している。

この実験は、真風速が平均で8.86m/sとなる非常に強い風が吹いている状況での着棧制御である。真風速が最大で約12m/sとなっている制御開始直後では、最初は東に流されつつもすぐに大きく回頭し、非常に早い段階で経路偏差をなくす様子が確認できる。また、回頭モードにおける改良されたクラッチの制御も、切り替えの少ない理想的な制御を行っている。

産業上の利用可能性

[0108] 本発明は、外乱下でも船舶を計画経路に精度よく追従させることができるため、着棧等の高度な技術が要求される操船作業を支援し、自動化することができる。また、着棧以外の港外においても、曲線状を成す計画経路を滑らかに追従して航行することができる。特に低速時に受ける外乱の影響が大きくなると予想される小型船舶に効果を発揮するが、中～大型船においても有用である。

符号の説明

- [0109] 10 計画経路生成手段
20 船舶情報取得手段
30 ピュアパシュート計算手段
40 自動操船計算手段
50 制御手段
60 自動操船装置
61 速度制御手段
70 表示手段
S1、S14 計画経路生成過程

S 3、S 1 1、S 1 5 船舶情報取得過程

S 4、S 2 1 ピュアパシュート計算過程

S 5、S 2 2 自動操船計算過程

S 6、S 1 6 制御過程

請求の範囲

- [請求項1] 航走する船舶の少なくとも操舵を自動的に行う自動操船装置を用いた船舶の自動誘導方法であって、
計画経路を取得又は前記計画経路の計算を行う計画経路生成過程と、
前記船舶の位置及び船首方位を取得する船舶情報取得過程と、前記位置及び前記船首方位に基づいて、前記船舶の進行方向の前記計画経路の上に所定の条件を満たす目標点を計算する又は前記目標点の方位を計算するピュアパシュート計算過程と、前記目標点又は前記方位と、前記位置又は前記船首方位に基づいて前記船舶の操舵角を計算する自動操船計算過程と、計算した前記操舵角に基づいて前記自動操船装置を制御する制御過程とを有することを特徴とする船舶の自動誘導方法。
- [請求項2] 前記船舶情報取得過程において前記船舶の速度を取得し、前記ピュアパシュート計算過程及び前記自動操船計算過程において前記速度を用いて計算を行うことを特徴とする請求項1に記載の船舶の自動誘導方法。
- [請求項3] 前記計画経路生成過程において、入力された前記船舶の到着点の到着位置と到着方位を取得し、前記船舶情報取得過程で取得した前記位置、前記船首方位、及び前記速度を用いて、前記到着位置に至り前記到着方位を確保できる前記計画経路を計算することを特徴とする請求項2に記載の船舶の自動誘導方法。
- [請求項4] 前記計画経路生成過程において、海域情報を取得し、航行不能な海域情報を加味して前記計画経路を計算することを特徴とする請求項2又は請求項3に記載の船舶の自動誘導方法。
- [請求項5] 前記計画経路生成過程において、曲線を成す前記計画経路を変更するための設定した制御点を調整する制御点調整過程をさらに有し、前記調整した前記制御点に基づき前記計画経路を生成することを特徴とする請求項2から請求項4のいずれか1項に記載の船舶の自動誘導方

法。

[請求項6] 前記計画経路生成過程において、前記計画経路を前記制御のモードを切り替えることを想定した複数の区分経路に分割することを特徴とする請求項2から請求項5のいずれか1項に記載の船舶の自動誘導方法。

[請求項7] 前記自動操船計算過程で前記船舶の前記計画経路を航走する前記速度を計算し、前記制御過程において、計算した前記速度に基づいて、前記自動操船装置のクラッチを含む速度制御手段を制御することを特徴とする請求項2から請求項6のいずれか1項に記載の船舶の自動誘導方法。

[請求項8] 前記計画経路生成過程において、前記到着位置において予め設定された前記船舶の前記速度がゼロの場合、前記船舶と前記到着位置までの距離が予め定められた距離に達した時点で前記船舶の前記到着位置への進入角度が予め定められた角度になるような前記区分経路を含む前記計画経路を生成すること特徴とする請求項3若しくは請求項4を引用する請求項6、又は請求項3若しくは請求項4を引用する請求項6をさらに引用する請求項7に記載の船舶の自動誘導方法。

[請求項9] 前記計画経路生成過程において、前記到着位置において予め設定された前記船舶の速度がゼロであり、かつ前記船舶の前記進行方向が予め定められた前記到着位置への進入角度となっている時、前記船舶と前記到着位置との距離が予め定められた距離より短い位置に達した時点で前記船舶の速度をゼロとなるように速度制御を行うための略直線の前記区分経路を含む前記計画経路を生成することを特徴とする請求項3若しくは請求項4を引用する請求項6、請求項3若しくは請求項4を引用する請求項6をさらに引用する請求項7、又は請求項8に記載の船舶の自動誘導方法。

[請求項10] 前記船舶情報取得過程で前記船舶の周辺の気象海象情報を取得し、前記自動操船計算過程において前記気象海象情報に基づいた前記船舶

に対する外力を加味して前記操舵角及び前記速度を補正することを特徴とする請求項2から請求項9のいずれか1項に記載の船舶の自動誘導方法。

[請求項11] 前記気象海象情報として取得した風向及び風速による前記船舶に対する前記外力を求め、前記外力による船体運動を予測し、前記外力による前記船体運動を打ち消すような前記操舵角又は前記速度を導出して風による外乱を補償するように前記自動操船装置を制御することを特徴とする請求項10に記載の船舶の自動誘導方法。

[請求項12] 航走する船舶の少なくとも操舵の制御を自動的に行う自動操船装置を用いた船舶の自動誘導プログラムであって、コンピュータに、請求項1から請求項11のいずれか1項に記載の船舶の自動誘導方法における、条件の入力に従った前記計画経路生成過程と、前記船舶情報取得過程と、前記ピュアパシユート計算過程と、前記自動操船計算過程と、前記制御過程を実行させることを特徴とする船舶の自動誘導プログラム。

[請求項13] 航走する船舶の少なくとも操舵の制御を自動的に行う自動操船装置を用いた船舶の自動誘導システムであって、計画経路を取得又は前記計画経路の計算を行う計画経路生成手段と、前記船舶の位置及び船首方位を取得する船舶情報取得手段と、前記船舶の位置及び前記船首方位に基づいて、前記船舶の進行方向の前記計画経路の上に所定の条件を満たす目標点を計算する又は前記目標点の方位を計算するピュアパシユート計算手段と、前記目標点又は前記方位と、前記位置又は前記船首方位に基づいて前記船舶の操舵角を計算する自動操船計算手段と、前記船舶の操舵角に基づいて前記自動操船装置を制御する制御手段とを備えたことを特徴とする船舶の自動誘導システム。

[請求項14] 前記船舶情報取得手段において前記船舶の速度を取得し、前記ピュ

アパシュート計算手段及び前記自動操船計算手段において前記速度を用いて計算を行うことを特徴とする請求項13に記載の船舶の自動誘導システム。

[請求項15] 前記計画経路生成手段において、入力された前記船舶の到着点の到着位置と到着方位を取得し、前記船舶情報取得手段で取得した前記位置、前記船首方位、及び前記速度を用いて、前記到着位置に至り前記到着方位を確保できる前記計画経路を計算することを特徴とする請求項14に記載の船舶の自動誘導システム。

[請求項16] 前記計画経路生成手段において、海域情報を取得し、航行不能な海域情報を加味して前記計画経路を計算することを特徴とする請求項14又は請求項15に記載の船舶の自動誘導システム。

[請求項17] 前記計画経路生成手段において、曲線を成す前記計画経路を変更するための設定した制御点を乗組員が確認し変更を行う制御点調整部、又は前記船舶情報取得手段で得られた船舶情報に基づいて前記制御点の調整を自動的に行う自動制御点調整部を有し、前記調整した前記制御点に基づき前記計画経路を生成することを特徴とする請求項14から請求項16のいずれか1項に記載の船舶の自動誘導システム。

[請求項18] 前記計画経路生成手段において、前記計画経路を前記制御のモードを切り替える複数の区分経路に分割することを特徴とする請求項14から請求項17のいずれか1項に記載の船舶の自動誘導システム。

[請求項19] 前記自動操船計算手段で前記船舶の前記計画経路を航走する前記速度を計算し、前記制御手段において、計算した前記速度を得るように、前記自動操船装置のクラッチを含む速度制御手段を制御することを特徴とする請求項14から請求項18のいずれか1項に記載の船舶の自動誘導方法。

[請求項20] 前記計画経路生成手段において、前記到着位置において予め設定された前記船舶の前記速度がゼロの場合、前記船舶と前記到着位置までの距離が予め定められた距離に達した時点で前記船舶の前記到着位置

への進入角度が予め定められた角度になるような前記区分経路を含む前記計画経路を生成することを特徴とする請求項15若しくは請求項16を引用する請求項18、又は請求項15若しくは請求項16を引用する請求項18をさらに引用する請求項19に記載の船舶の自動誘導システム。

[請求項21] 前記計画経路生成手段において、前記到着位置において予め設定された前記船舶の速度がゼロであり、かつ前記船舶の前記進行方向が予め定められた前記到着位置への進入角度となっている時、前記船舶と前記到着位置との距離が予め定められた距離より短い位置に達した時点で前記船舶の速度をゼロとなるように速度制御を行うための略直線の前記区分経路を含む前記計画経路を生成することを特徴とする請求項15若しくは請求項16を引用する請求項18、請求項15若しくは請求項16を引用する請求項18をさらに引用する請求項19、又は請求項20に記載の船舶の自動誘導システム。

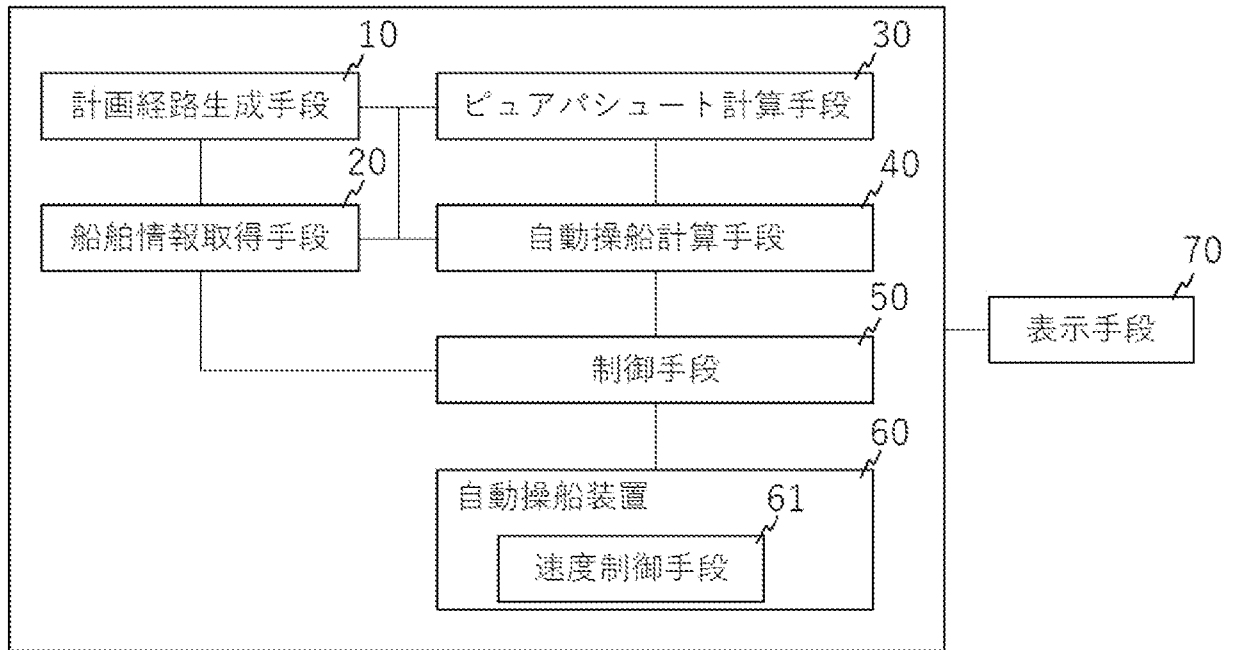
[請求項22] 前記船舶情報取得手段で前記船舶の周辺の気象海象情報を取得し、前記自動操船計算手段において前記気象海象情報に基づいた前記船舶に対する外力を加味して前記操舵角及び前記速度を補正することを特徴とする請求項14から請求項21のいずれか1項に記載の船舶の自動誘導システム。

[請求項23] 前記気象海象情報として取得した風向及び風速による前記船舶に対する前記外力を求め、前記外力による船体運動を予測し、前記外力による前記船体運動を打ち消すような前記操舵角又は前記速度を導出して風による外乱を補償するように前記自動操船装置を制御することを特徴とする請求項22に記載の船舶の自動誘導システム。

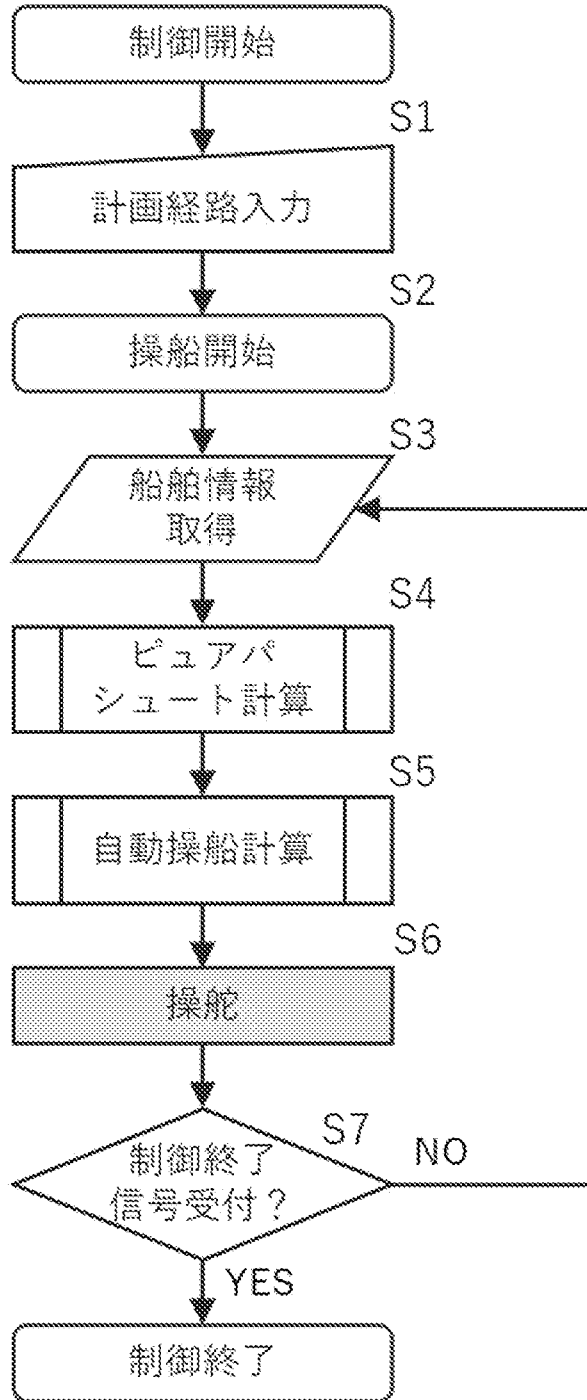
[請求項24] 前記計画経路、前記船舶の位置、前記船首方位、前記目標点、又は前記目標点の方位、のうち少なくともいずれか1つを表示する表示手段を備えたことを特徴とする請求項13から請求項23のいずれか1項に記載の船舶の自動誘導システム。

[請求項25] 請求項13から請求項24のいずれか1項に記載の船舶の自動誘導システムを備えたことを特徴とする船舶。

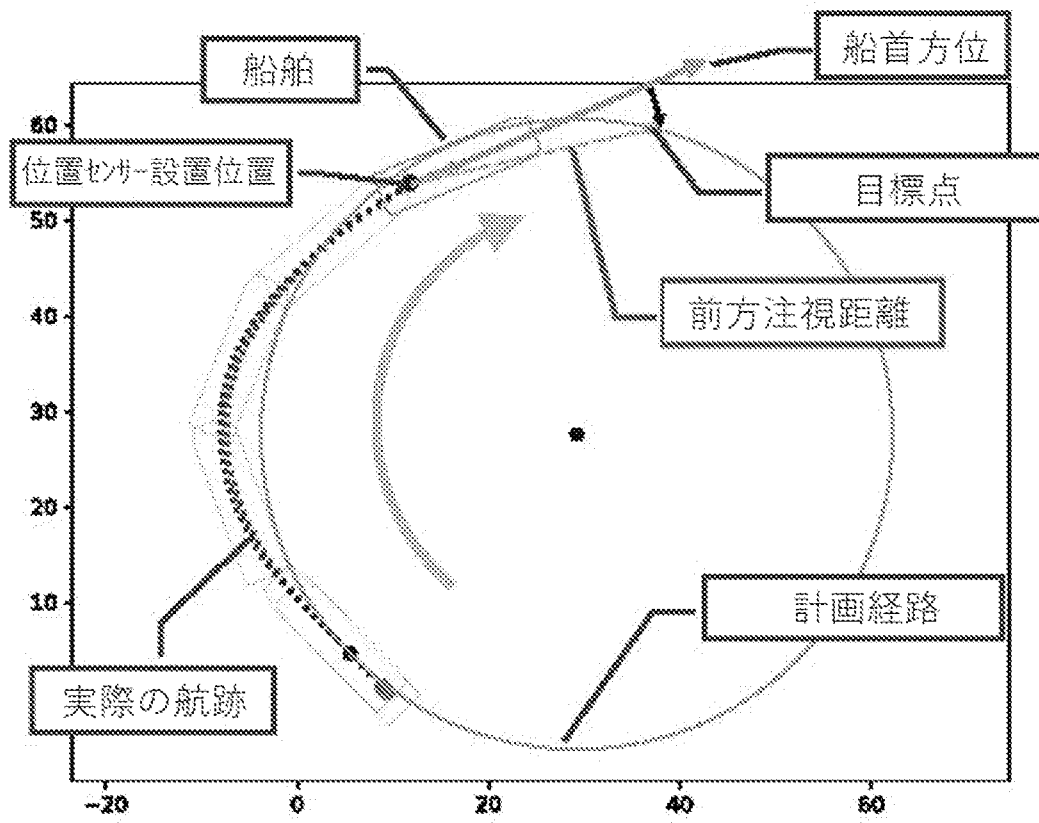
[図1]



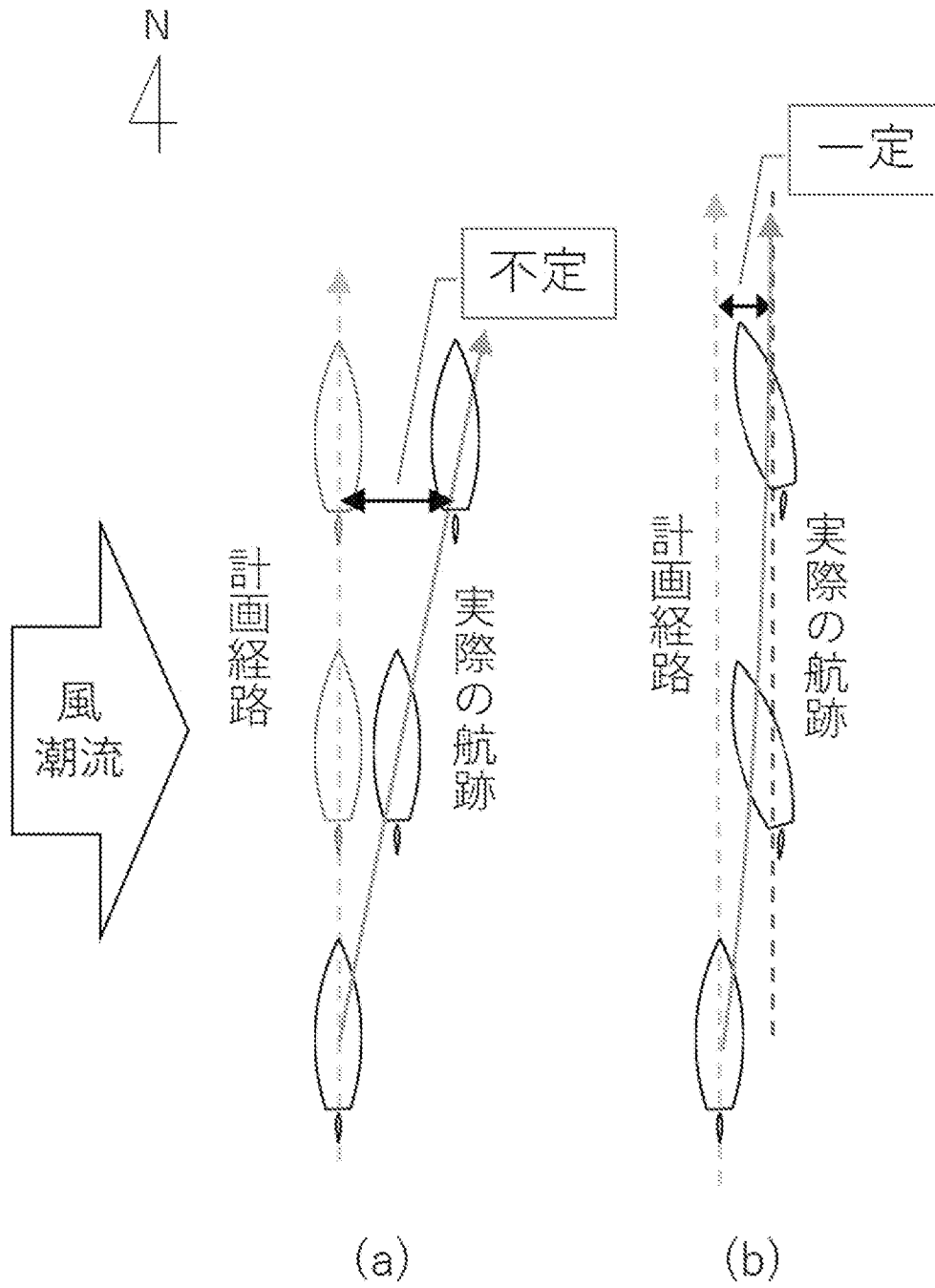
[図2]



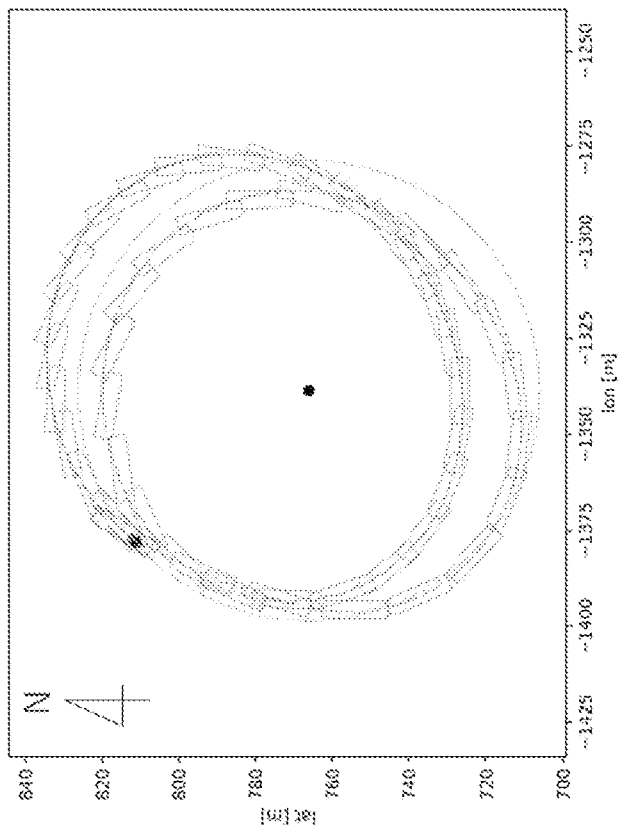
[図3]



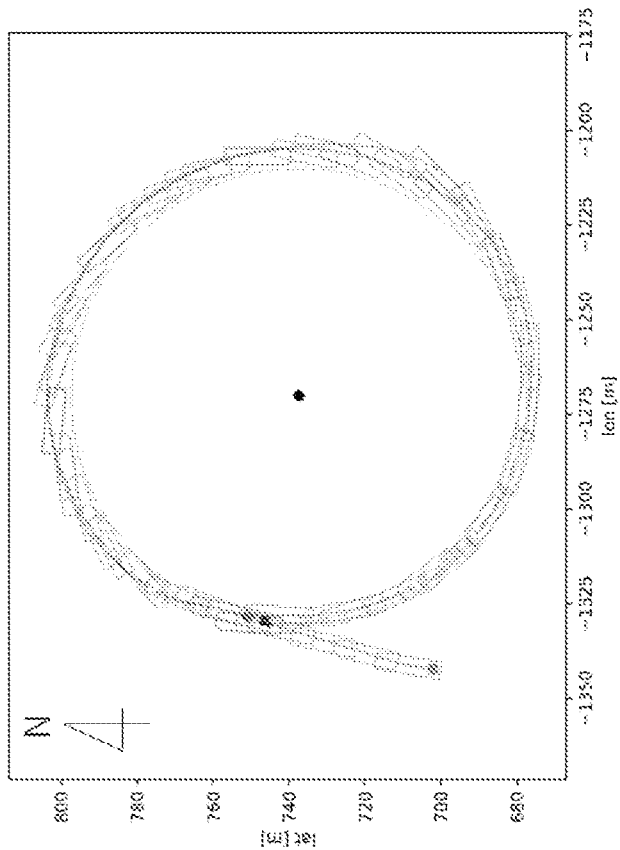
[図4]



[図5]

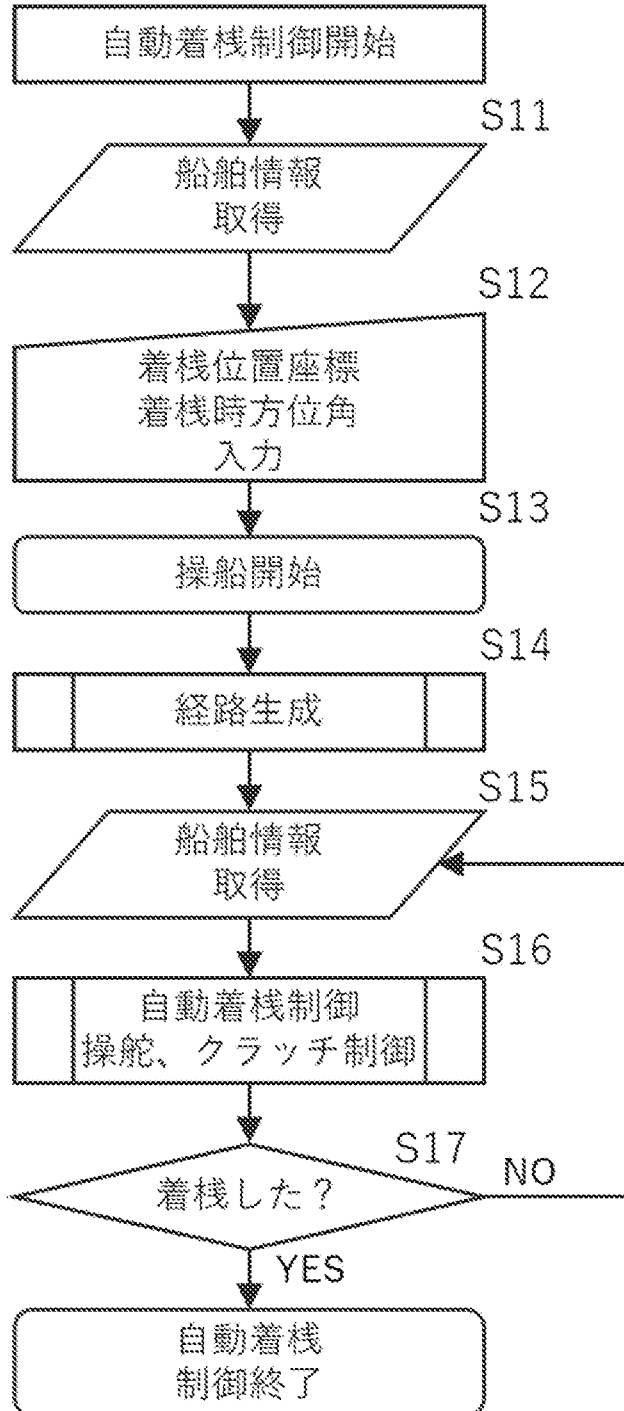


(b)

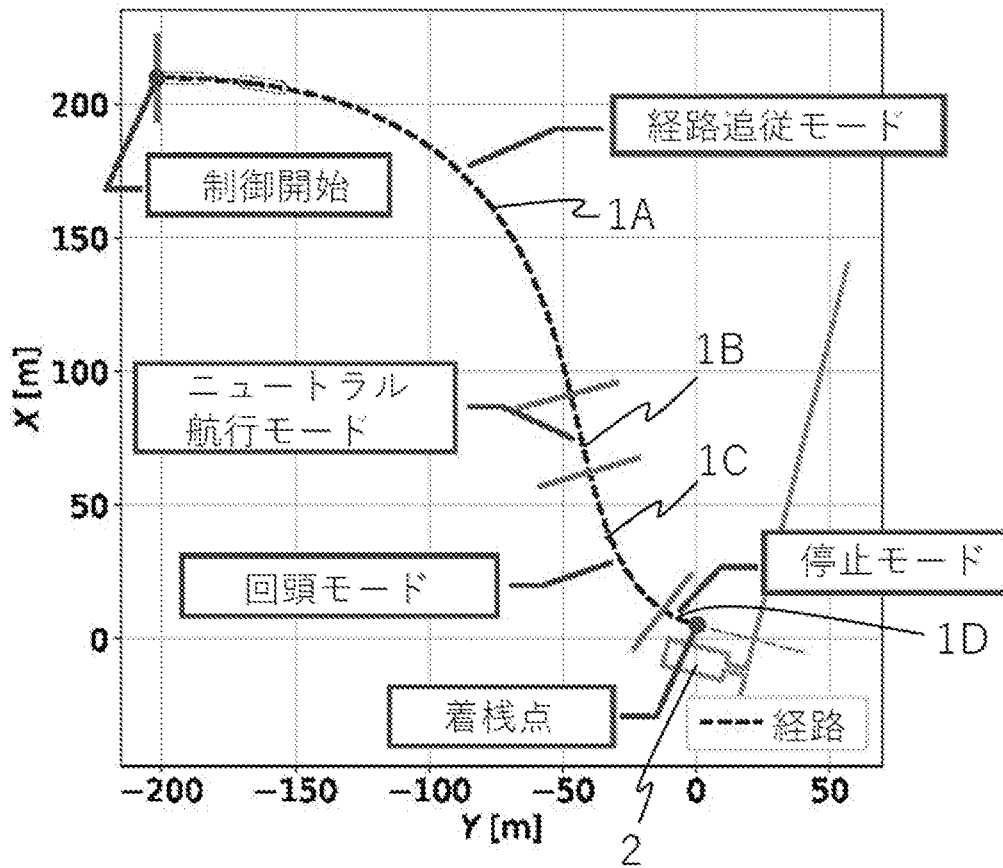


(a)

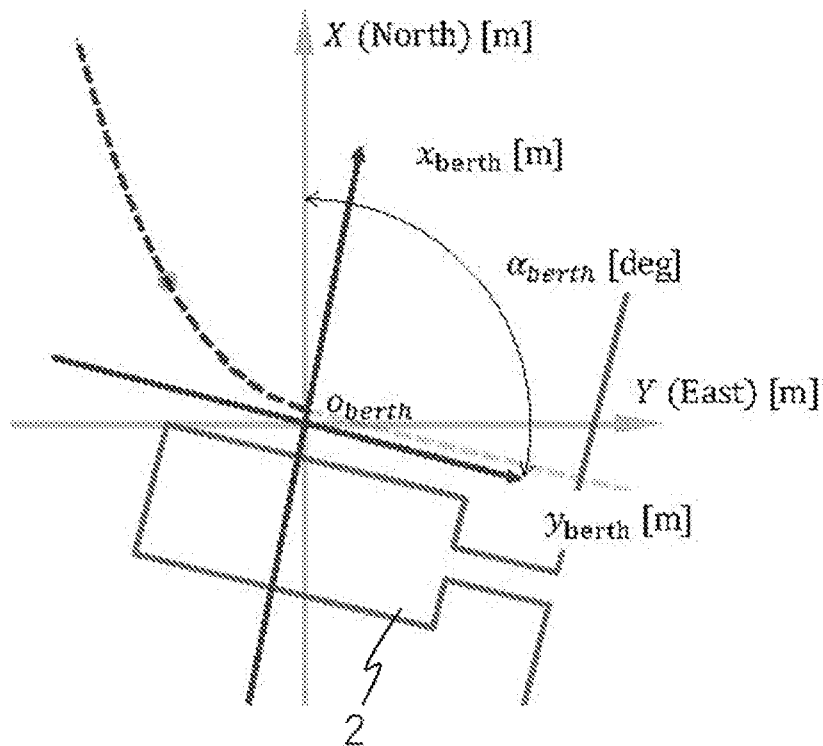
[図6]



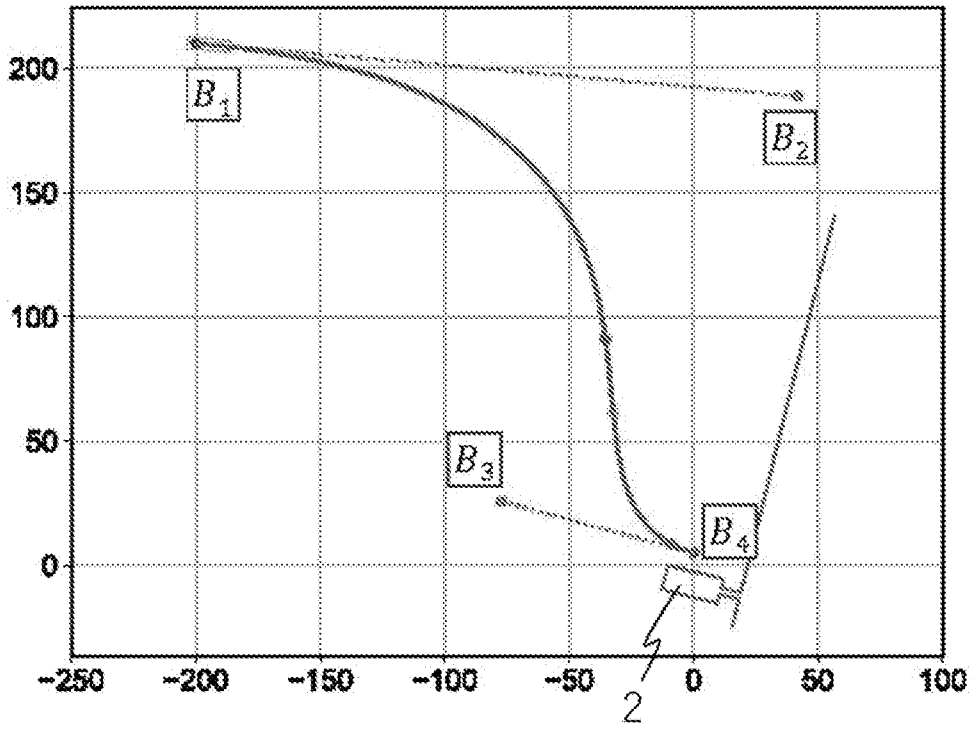
[図7]



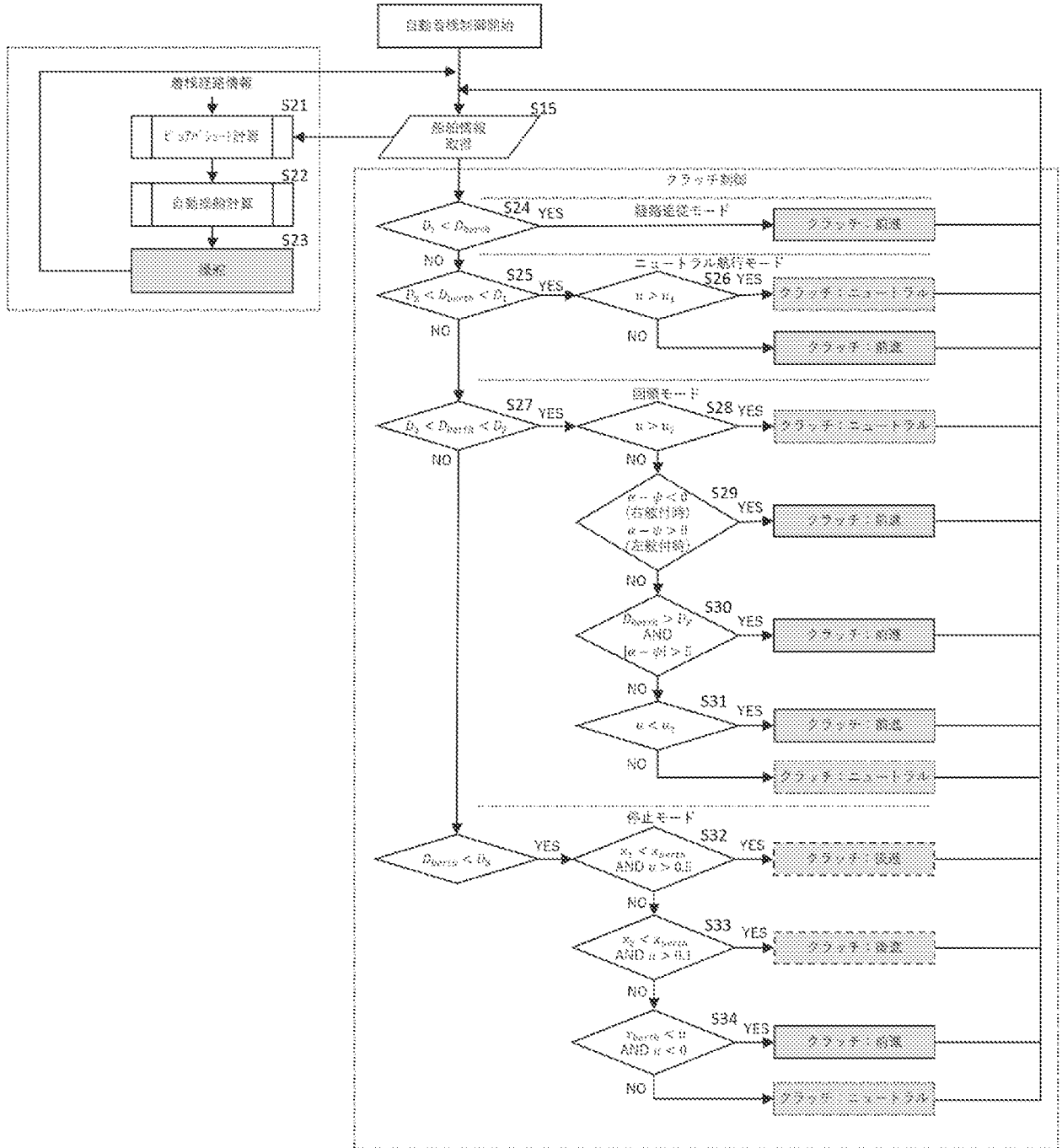
[図8]



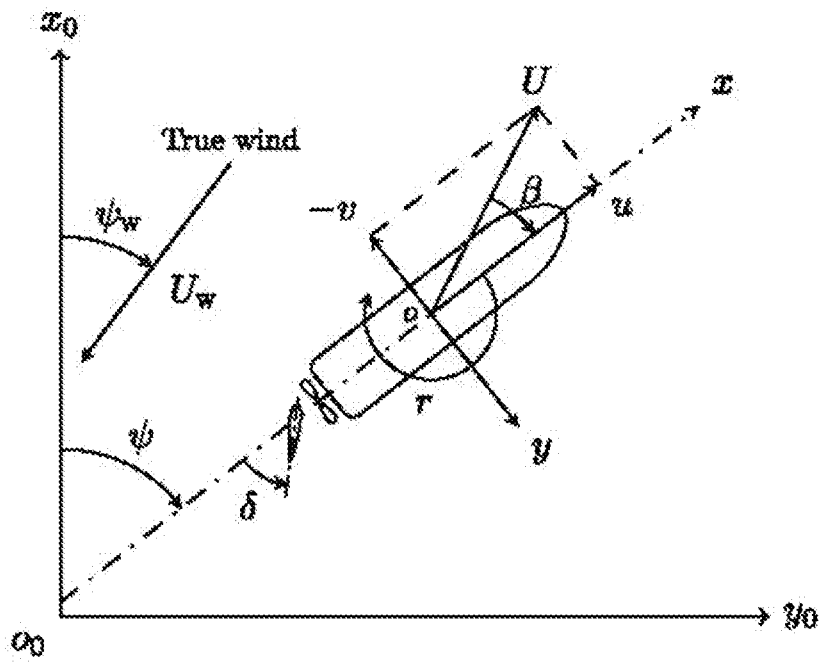
[図9]



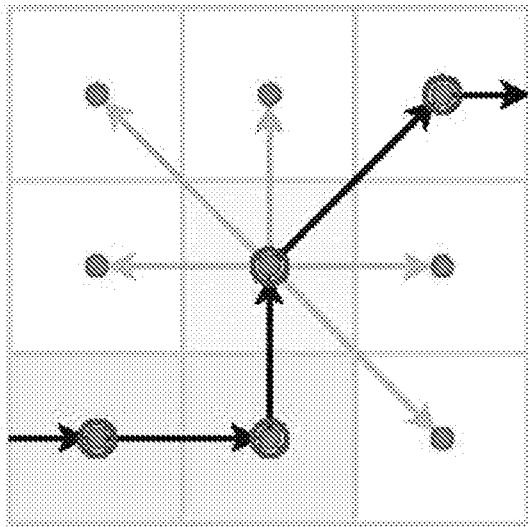
[図10]



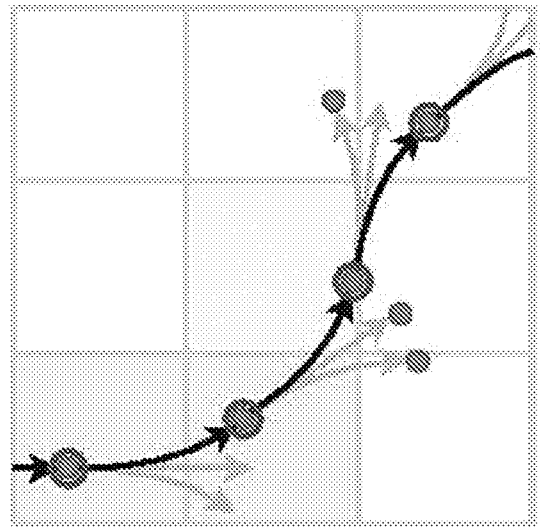
[図11]



[図12]

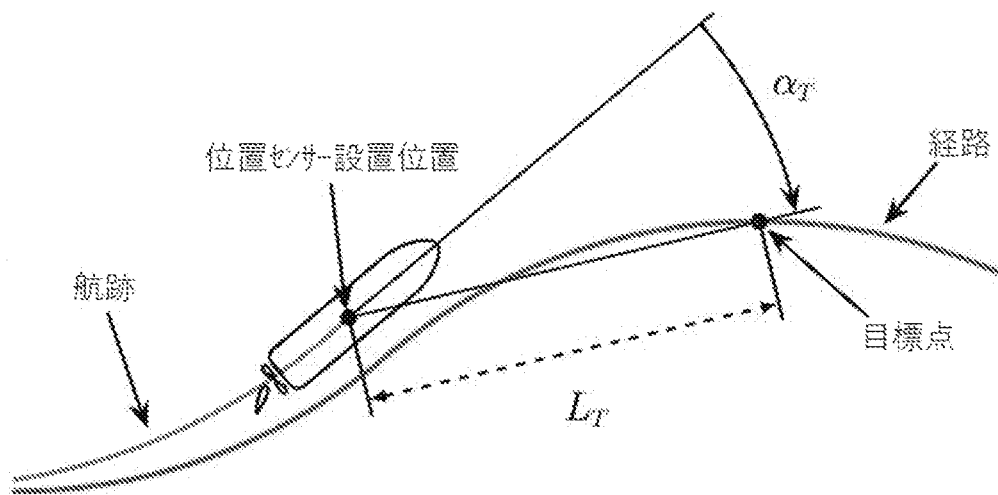


(a)

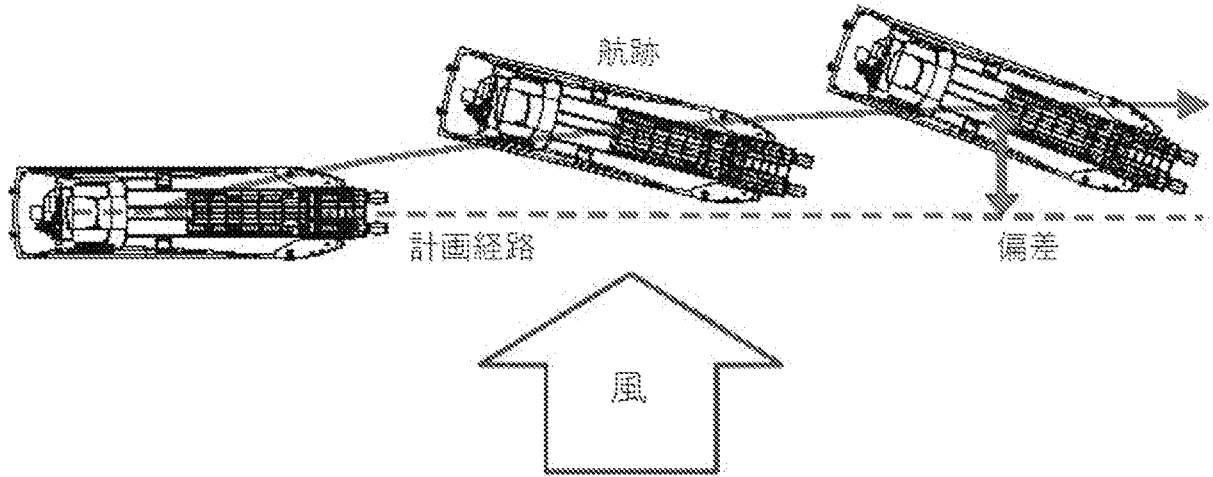


(b)

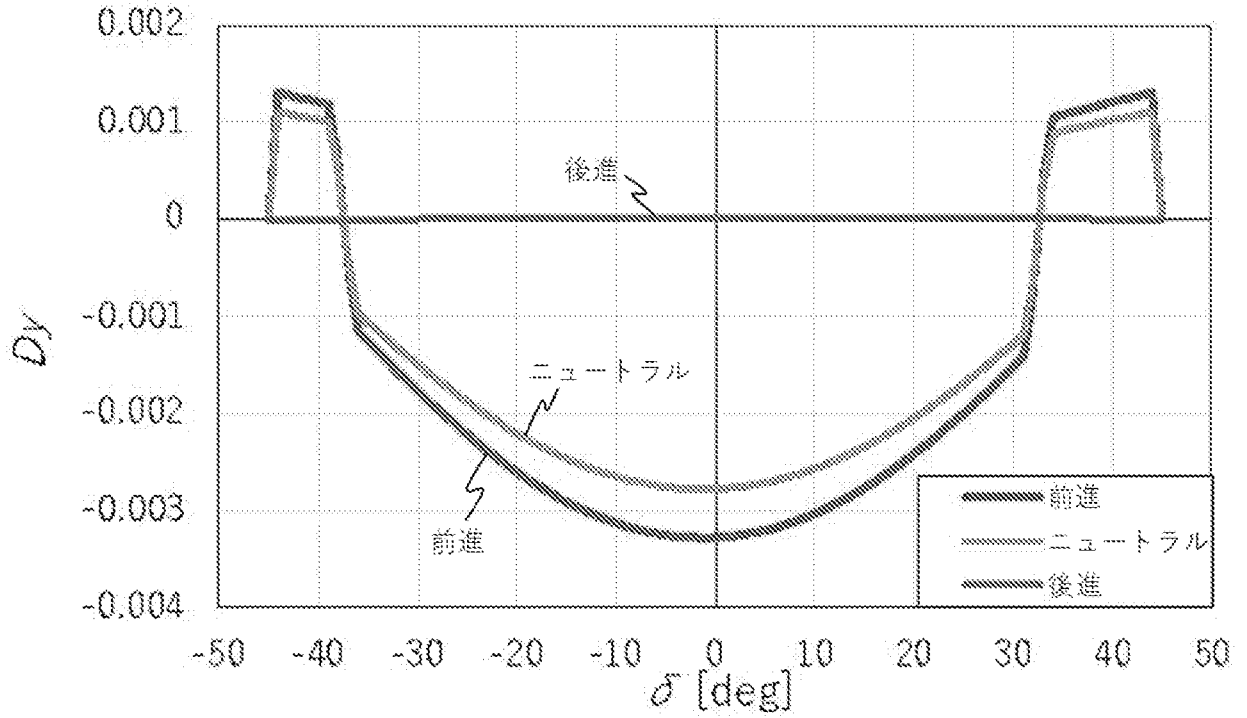
[図13]



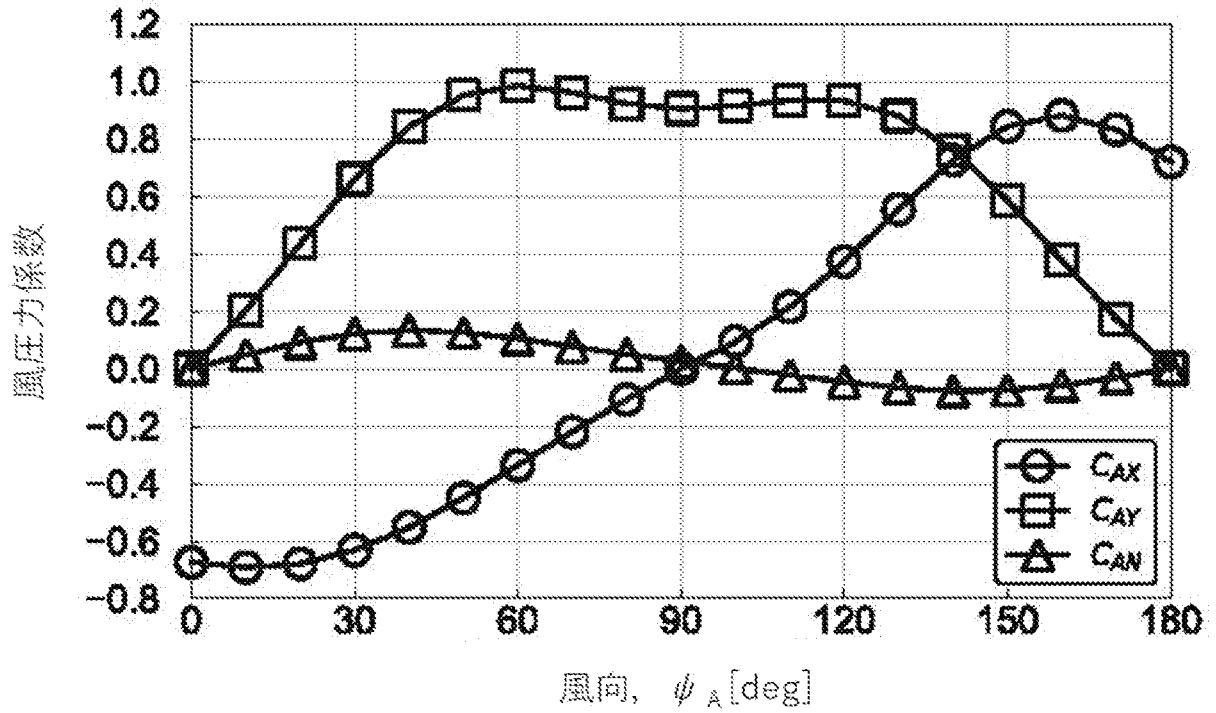
[図14]



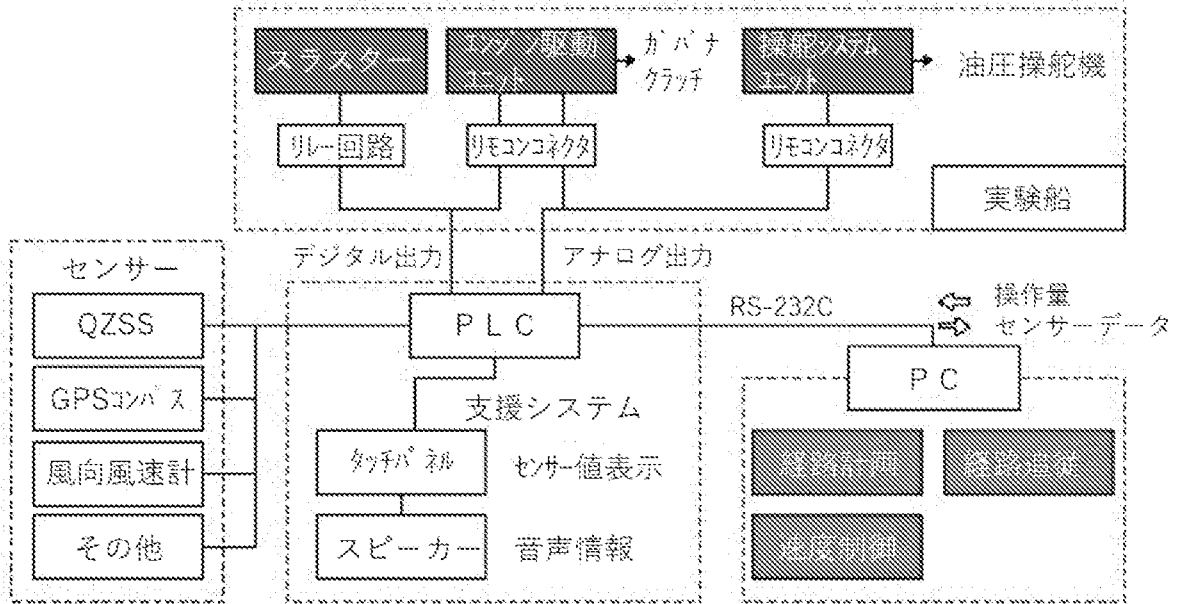
[図15]



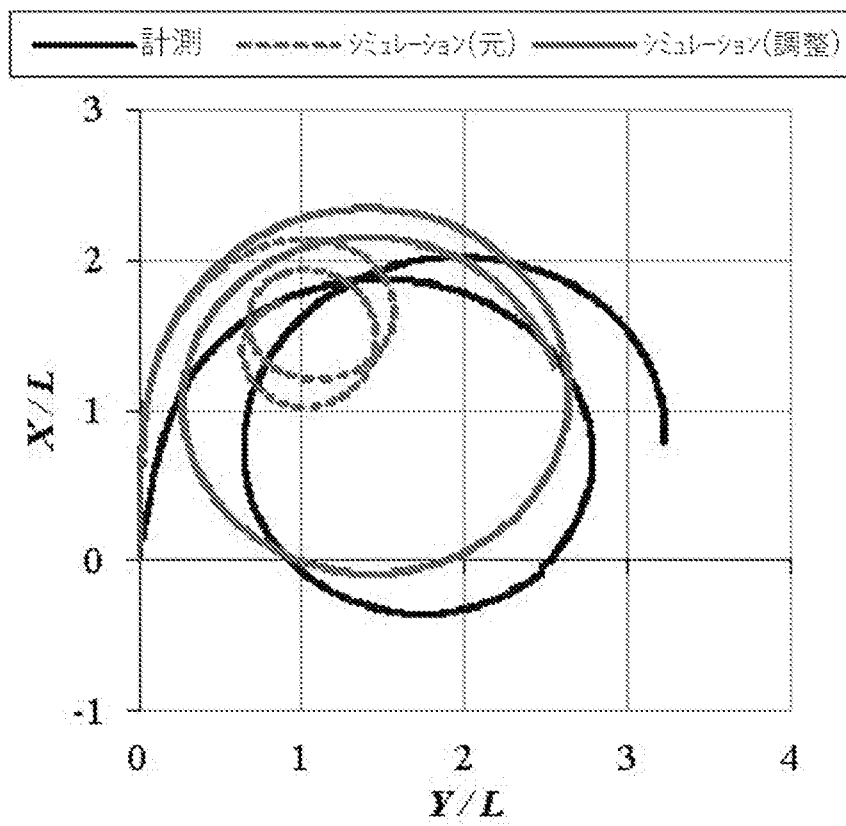
[図16]



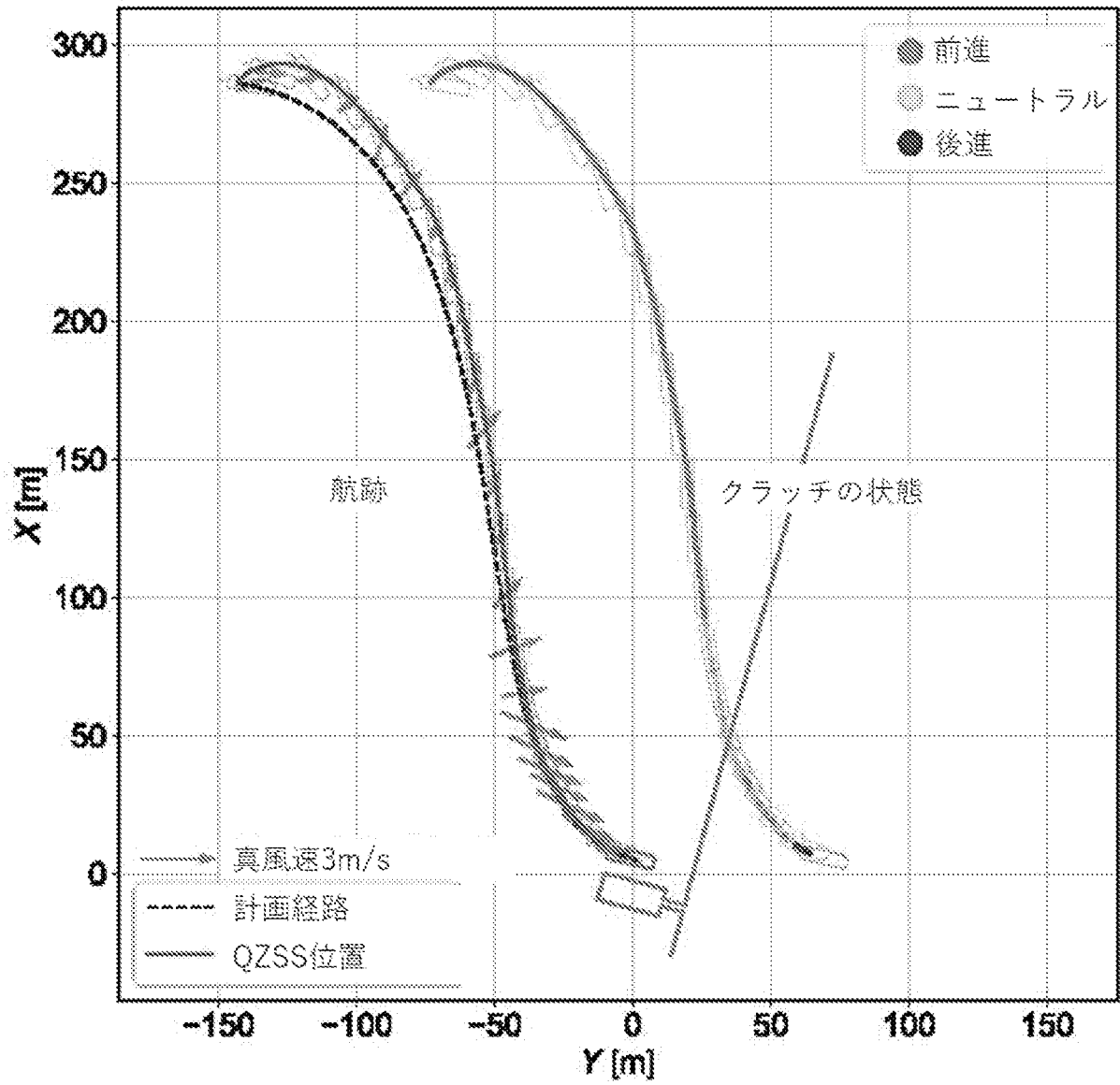
[図17]



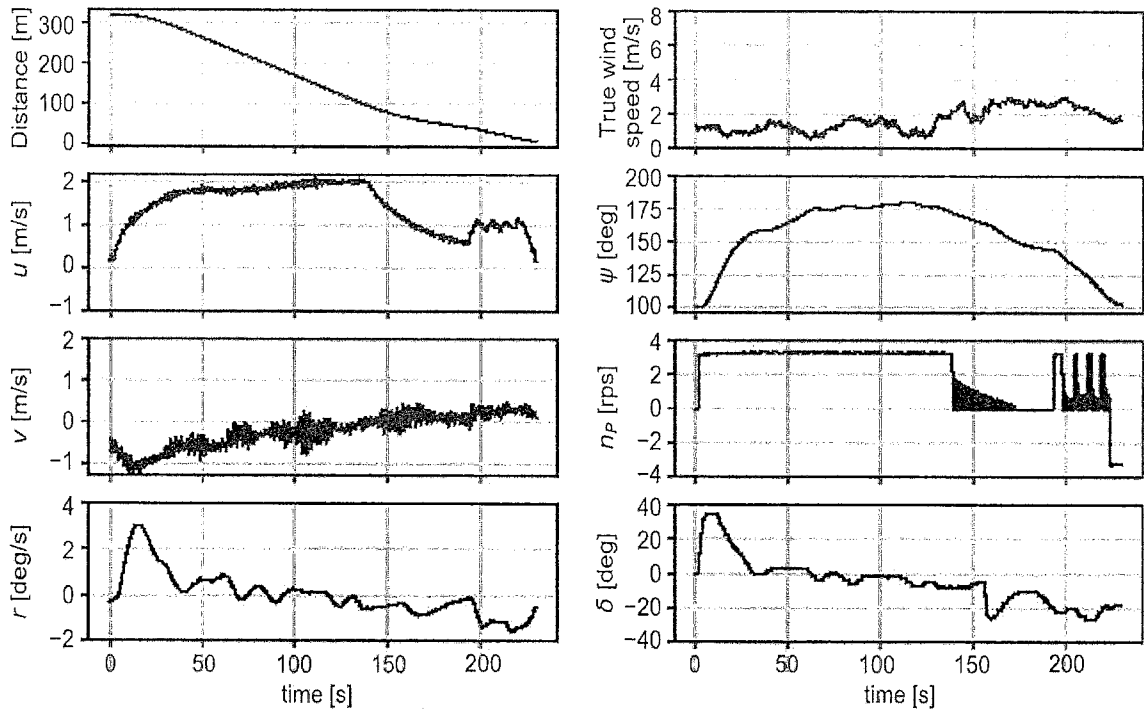
[図18]



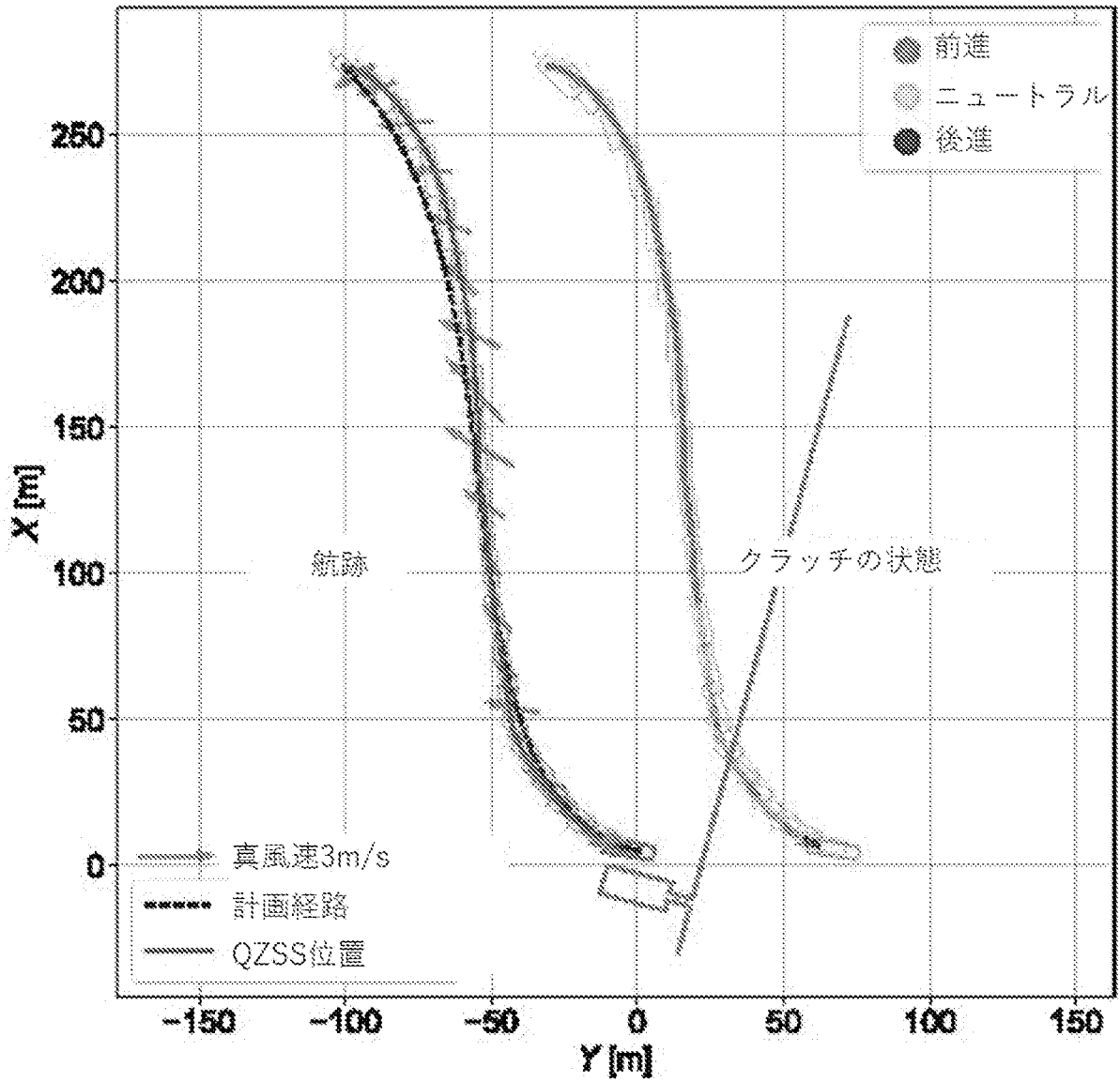
[図19]



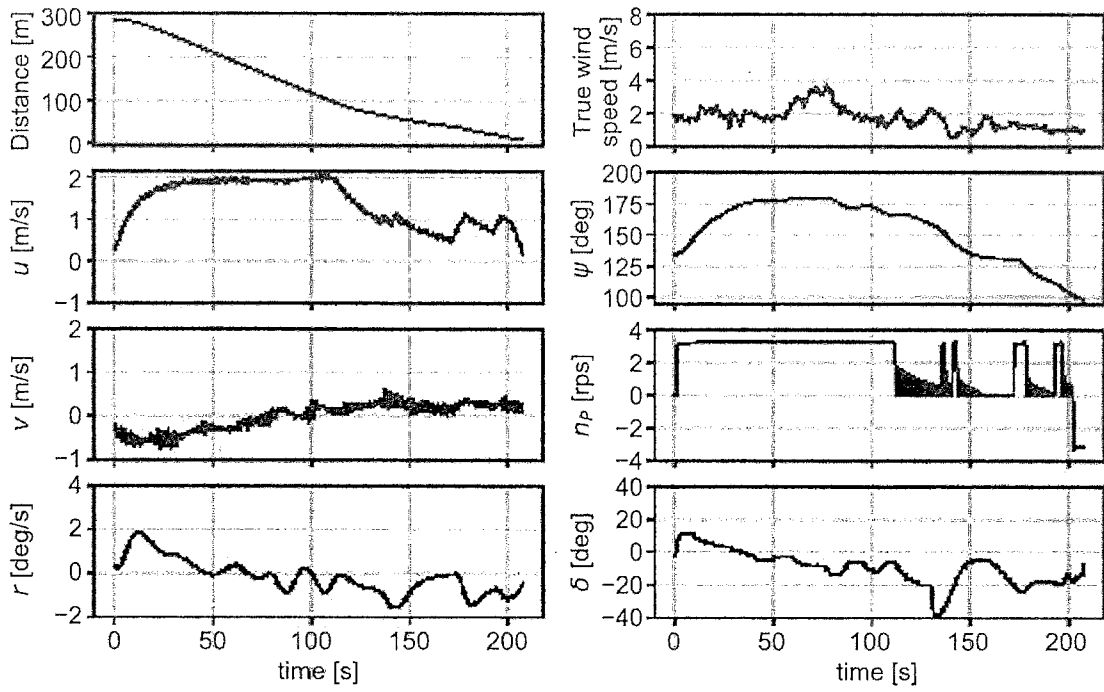
[図20]



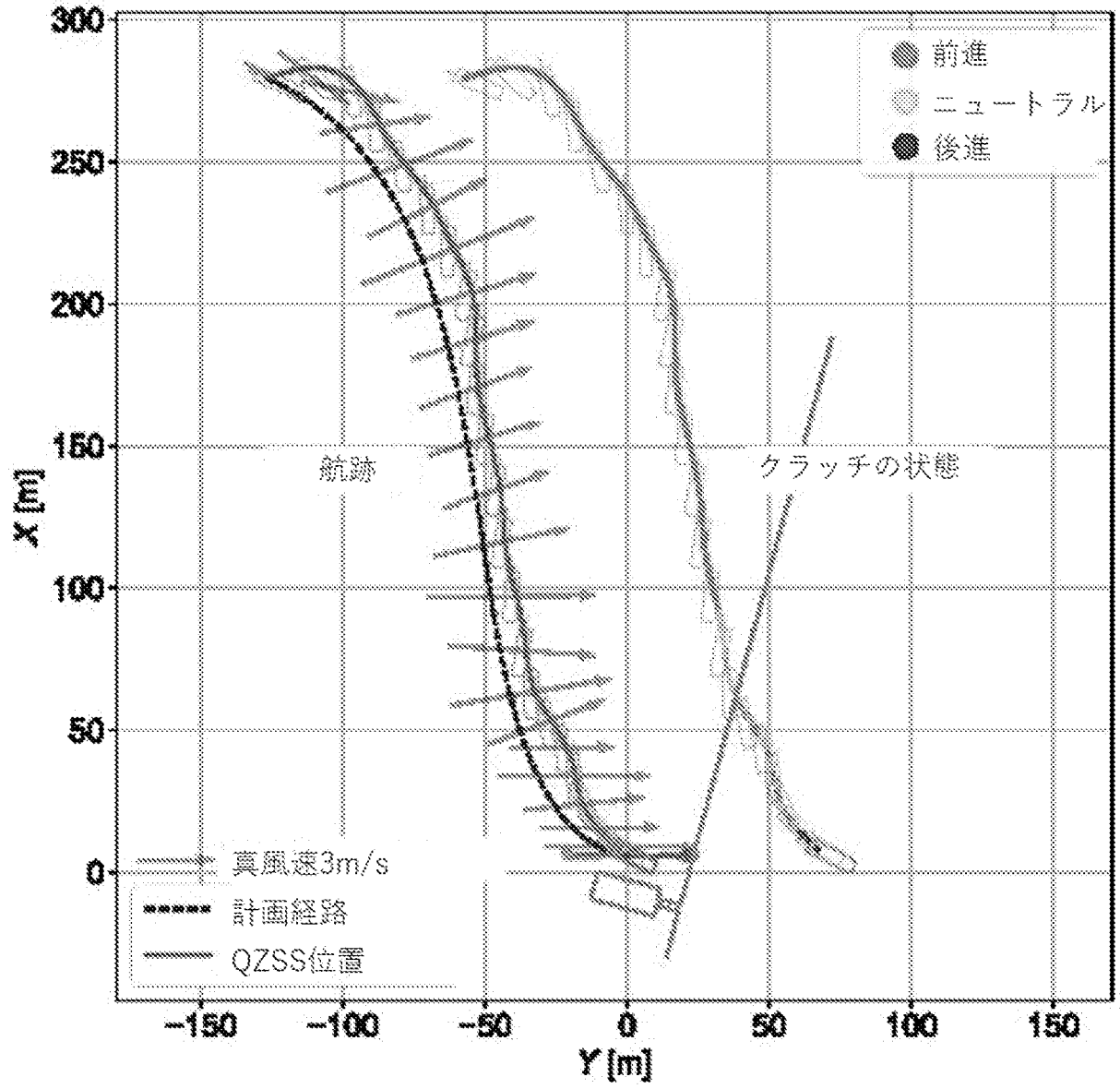
[図21]



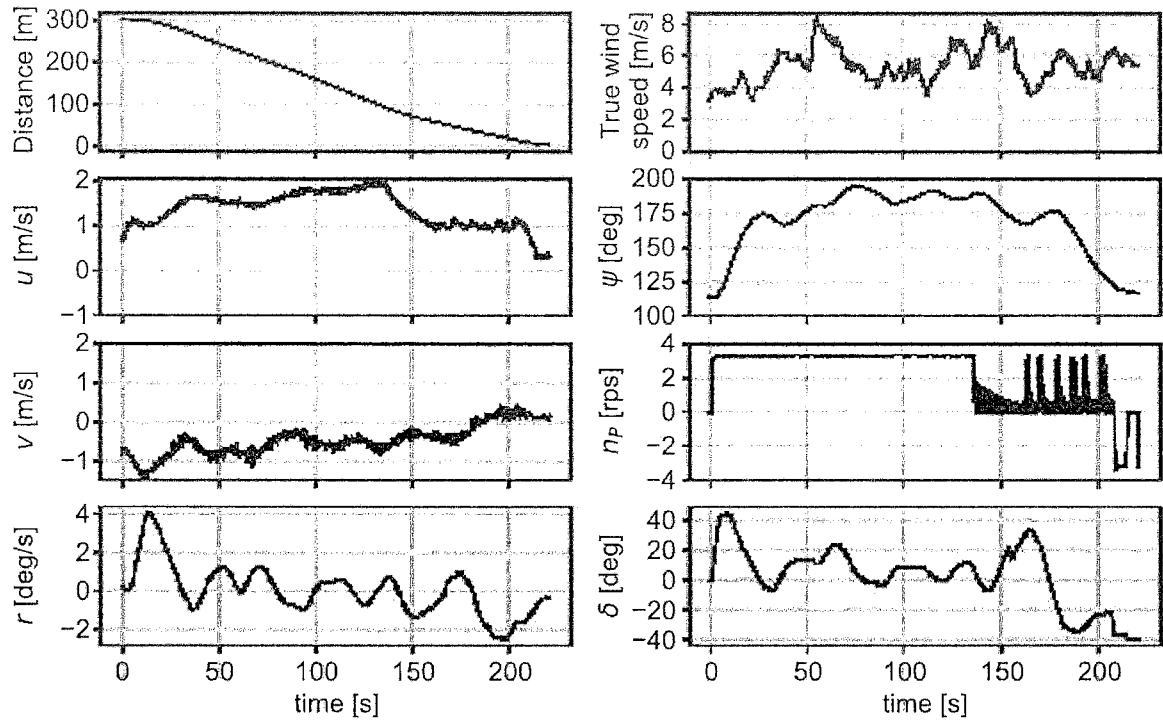
[図22]



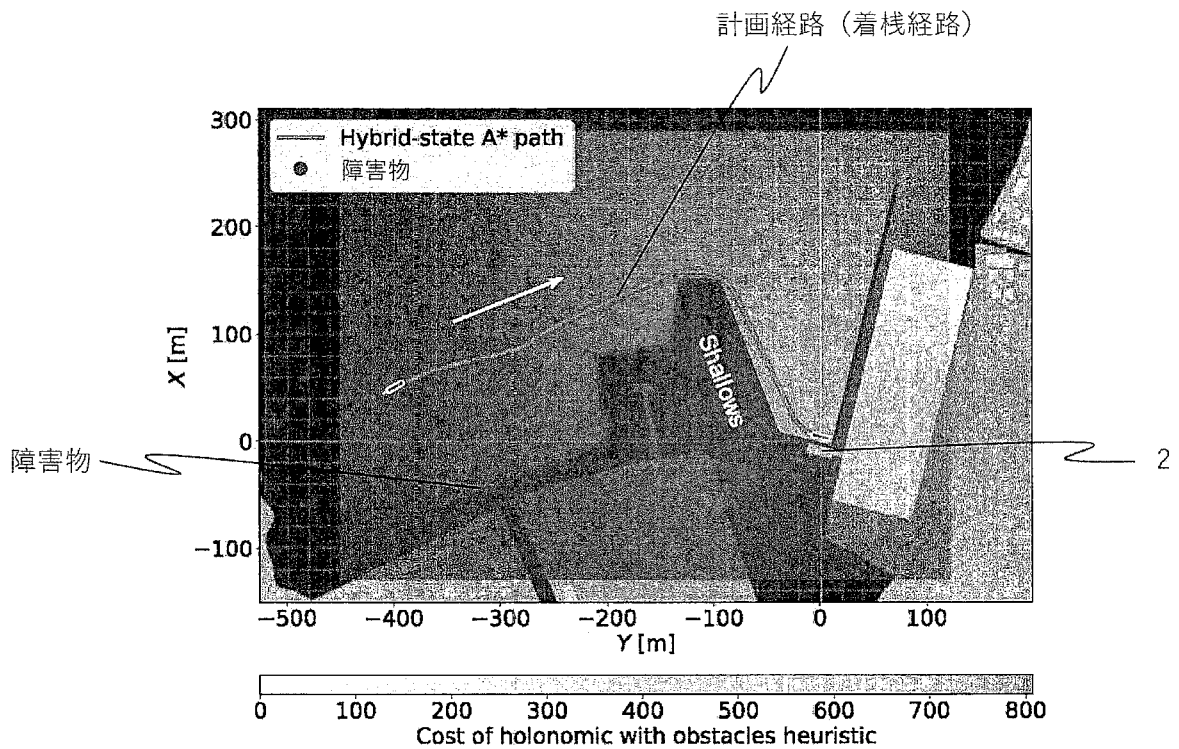
[図23]



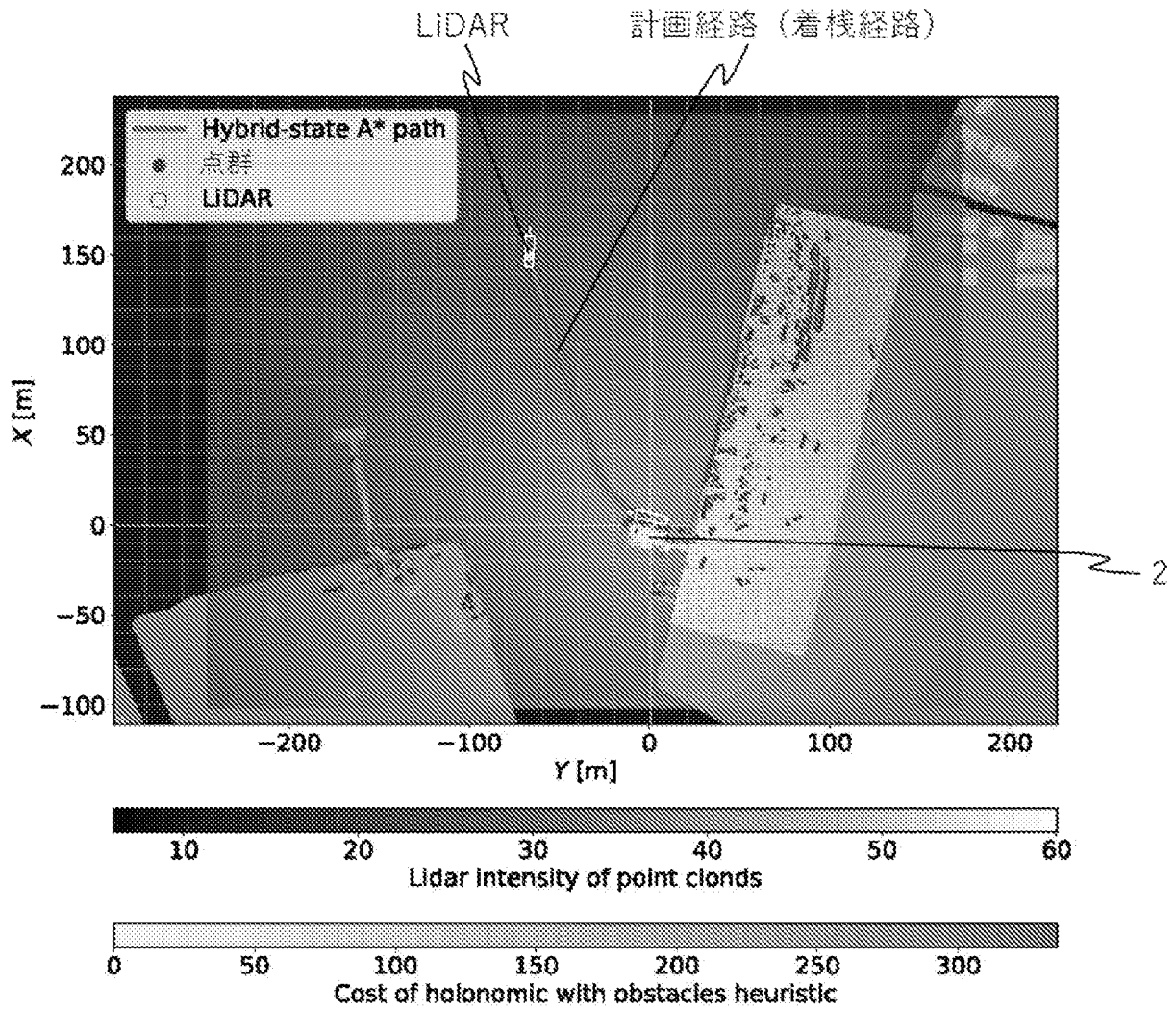
[図24]



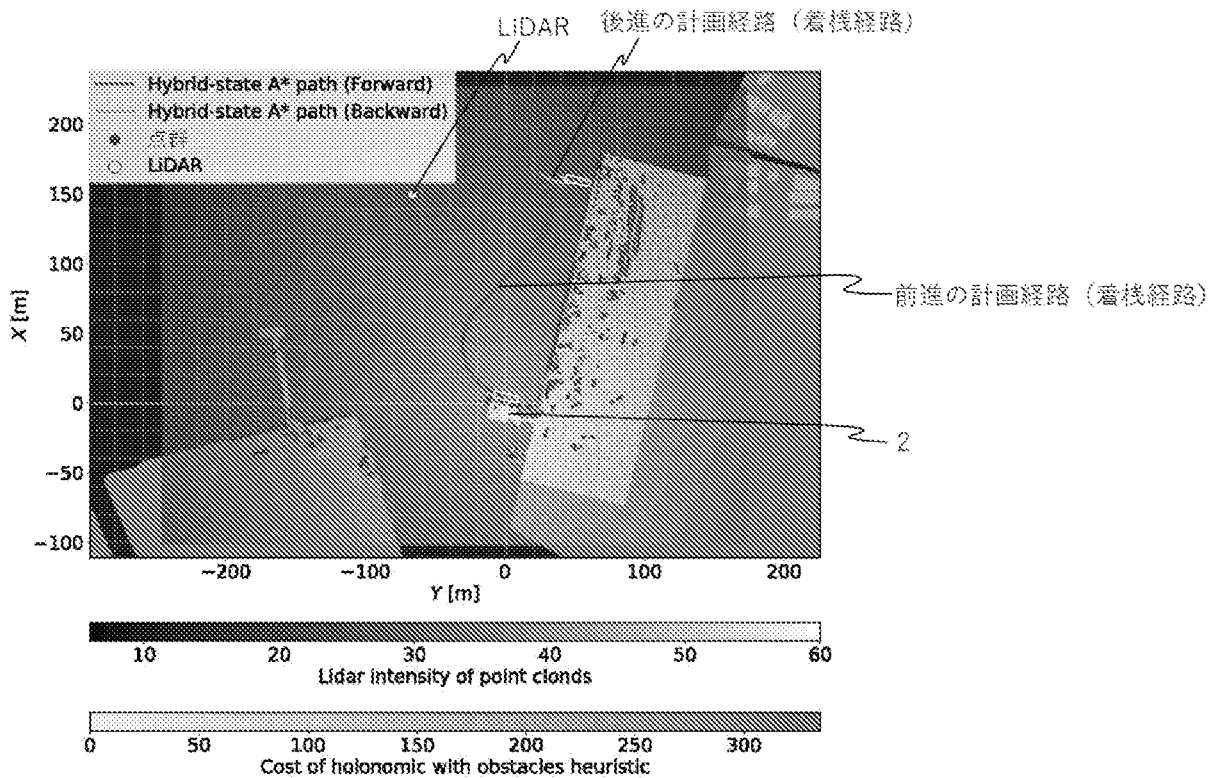
[図25]



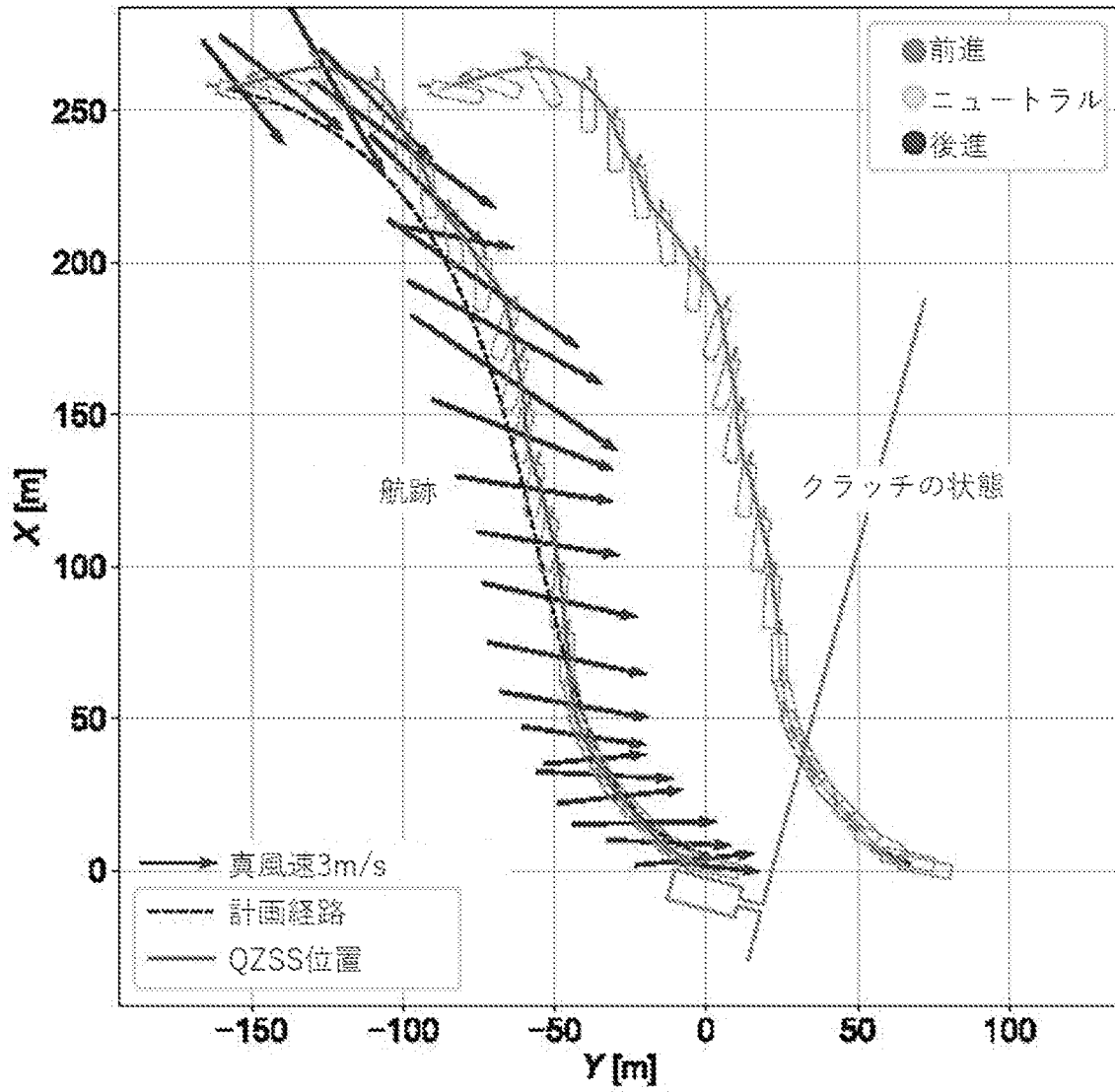
[図26]



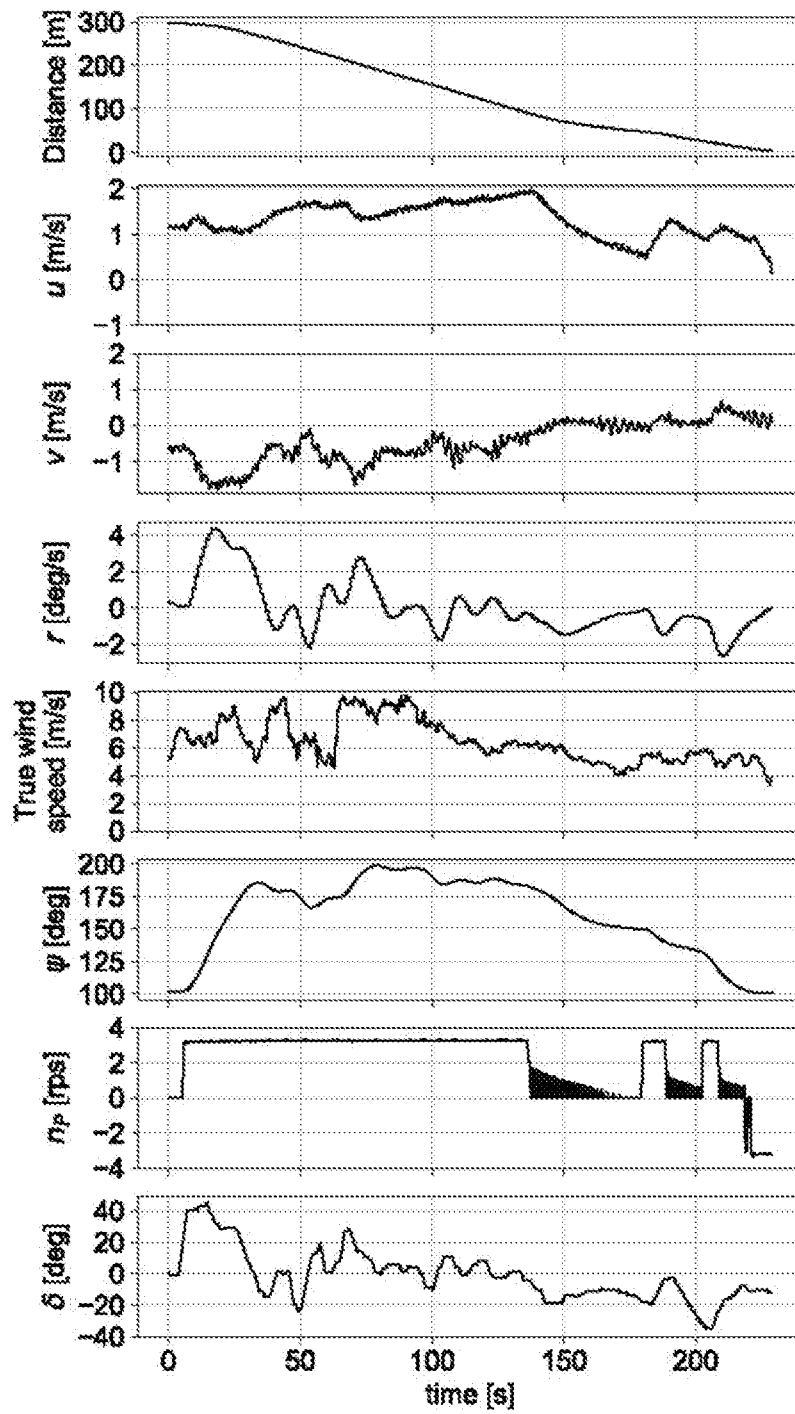
[図27]



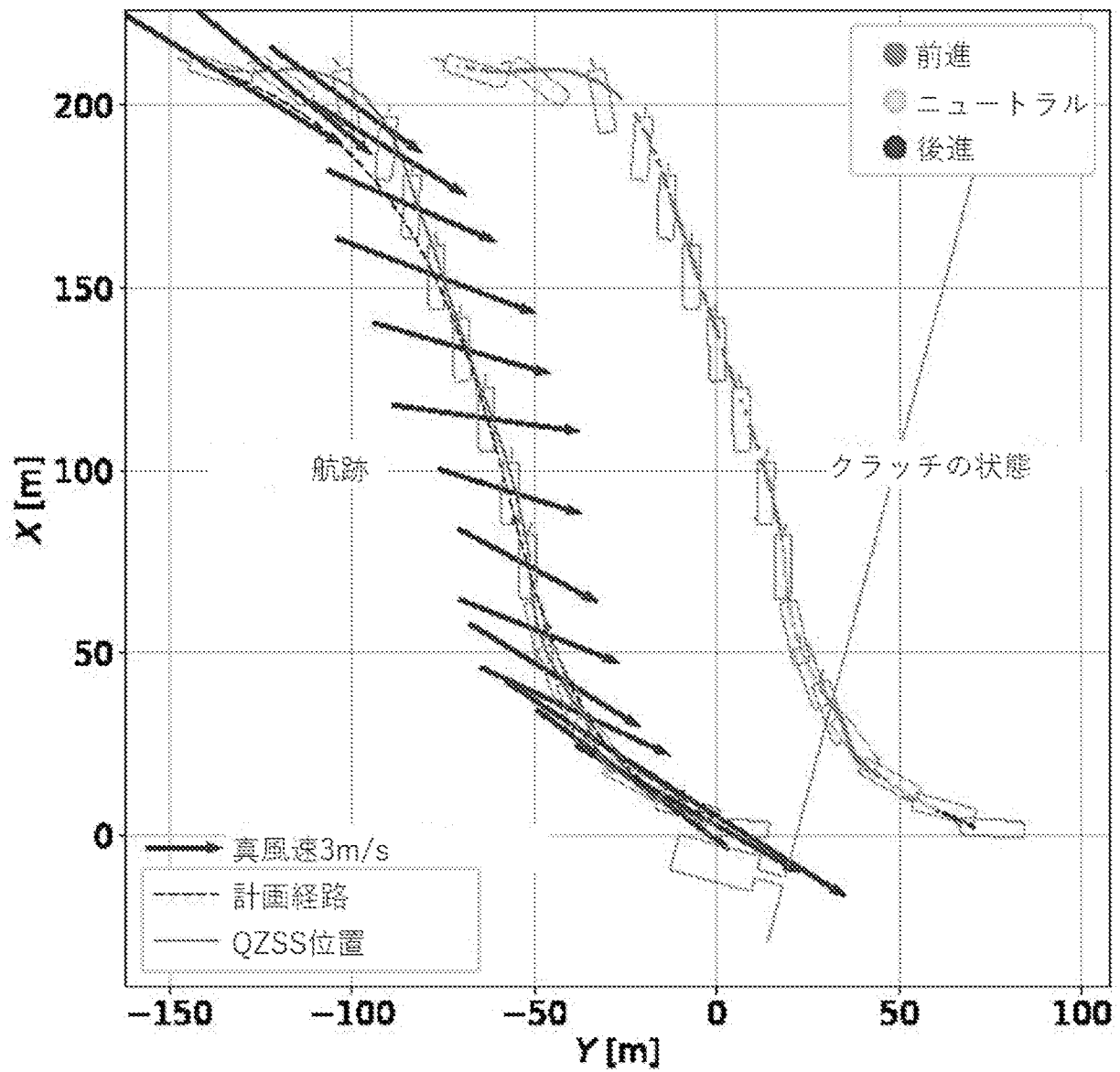
[図28]



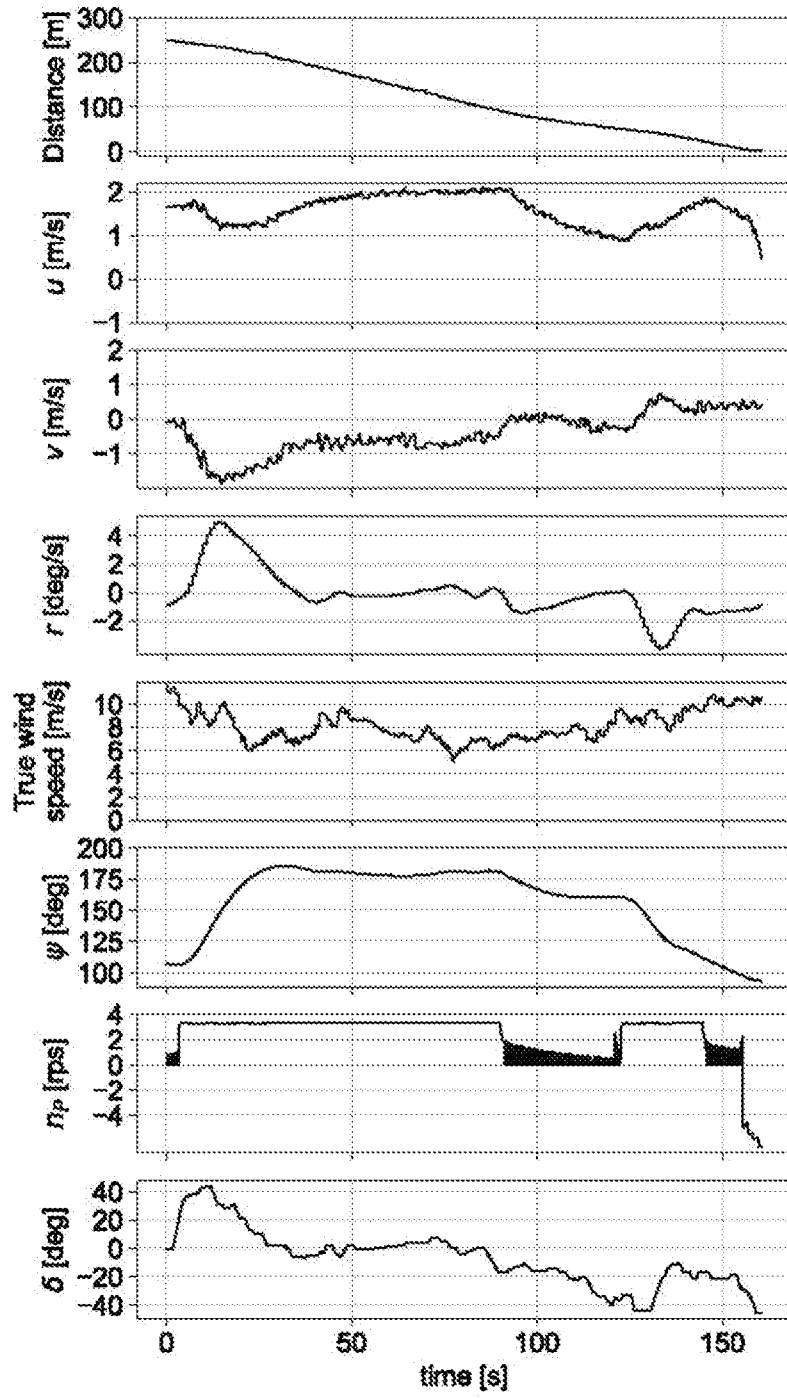
[29]



[図30]



[31]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2021/018445

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

B63H 25/04 (2006.01) i

FI: B63H25/04 D

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

B63H25/04

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Published examined utility model applications of Japan	1922-1996
Published unexamined utility model applications of Japan	1971-2021
Registered utility model specifications of Japan	1996-2021
Published registered utility model applications of Japan	1994-2021

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	KR 10-2005559 B1 (SEADRONIX CORP.) 07 August 2019 (2019-08-07) paragraphs [0015]-[0269], fig. 1-37	1-4, 7, 10-16, 19, 22-25
Y	paragraphs [0015]-[0269], fig. 1-37	5-12, 17-25
Y	CN 110779526 A (NINGBO HAISHANGXIAN INFORMATION TECHNOLOGY CO., LTD.) 11 February 2020 (2020-02-11) paragraphs [0048]-[0194], fig. 1-7	5-12, 17-25
Y	平田宏一, 宮崎恵子, 齊藤詠子, 小型船舶の運航支援のための着岸操作の分析, 交通・物流部門大会講演論文集, 04 December 2018, 27th, DOI: 10.1299/jsmetld.2018.27.1019, ISSN: 2424-3175 (online), in particular, "3. Measurement result at the time of berthing", (HIRATA, Koichi, MIYAZAKI, Keiko, SAITO, Eiko, "Analysis of Reaching Pier Operation for Support System of Small Vessel", The Proceedings of the Transportation and Logistics Conference)	6-12, 18-25



Further documents are listed in the continuation of Box C.



See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

07 July 2021 (07.07.2021)

Date of mailing of the international search report

20 July 2021 (20.07.2021)

Name and mailing address of the ISA/

Japan Patent Office
3-4-3, Kasumigaseki, Chiyoda-ku,
Tokyo 100-8915, Japan

Authorized officer

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2021/018445

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	JP 2019-94045 A (BRUNSWICK CORPORATION) 20 June 2019 (2019-06-20) paragraphs [0011]-[0072], fig. 1-9, page 24	8-12, 20-25
P, X	SAWADA, Ryohei, HIRATA, Koichi, KITAGAWA, Yasushi, SAITO, Eiko, UENO, Michio, TANIZAWA, Katsuji, FUKUTO, Junji, "Path following algorithm application to automatic berthing control", Journal of Marine Science and Technology, 10 August 2020, vol. 26, pp. 541-554, DOI: 10.1007/s00773-020-00758-x, pp. 543-554	1-25
P, X	澤田涼平, 平田宏一, 北川泰士, 齊藤詠子, 上野道雄, 宮崎恵子, 谷澤克治, 福戸淳司, 経路追従制御による自動着岸操船システムの開発, 日本船舶海洋工学会講演会論文集, 18 May 2020, no. 30, pp. 43-49, ISSN 2185-1840, pp. 44-48, (SAWADA, Ryohei, HIRATA, Koichi, KITAGAWA, Yasushi, SAITO, Eiko, UENO, Michio, MIYAZAKI, Keiko, TANIZAWA, Katsuji, FUKUTO, Junji, "Path Following Algorithm Application to Automatic Berthing System", Conference Proceedings. Japan Society of Naval Architects and Ocean Engineers)	1-25
A	FOSSEN, Thor I., "10 Guidance Systems, HANDBOOK OF MARINE CRAFT HYDRODYNAMICS AND MOTION CONTROL", First Edition, John Wiley & Sons Ltd., 2011, pp. 241-284, ISBN 978-1-119-99149-6, entire text entire chart	1-25
A	STENERSON, Thomas, "Guidance System for Autonomous Surface Vehicles", Norwegian University of Science and Technology, 2015, pp. 1-77, entire text, all drawings	1-25

INTERNATIONAL SEARCH REPORT
Information on patent family members

International application No.
PCT/JP2021/018445

Patent Documents referred in the Report	Publication Date	Patent Family	Publication Date
KR 10-2005559 B1	07 Aug. 2019	US 2020/0074239 A1 paragraphs [0038]- [0271], fig. 1-38 WO 2020/050498 A1 (Family: none)	
CN 110779526 A	11 Feb. 2020		
JP 2019-94045 A	20 Jun. 2019	US 2019/0155288 A1 pp. 2-11, fig. 1-9 EP 3486742 A1	

A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（IPC）） B63H 25/04(2006.01)i FI: B63H25/04 D		
B. 調査を行った分野 調査を行った最小限資料（国際特許分類（IPC）） B63H25/04 最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの 日本国実用新案公報 1922 - 1996年 日本国公開実用新案公報 1971 - 2021年 日本国実用新案登録公報 1996 - 2021年 日本国登録実用新案公報 1994 - 2021年		
国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）		
C. 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
X	KR 10-2005559 B1 (SEADRONIX CORP.) 07.08.2019 (2019 - 08 - 07) 段落[0015]-[0269]及び図1-37	1-4, 7, 10-16, 19及び22-25
Y	段落[0015]-[0269]及び図1-37	5-12及び17-25
Y	CN 110779526 A (NINGBO HAISHANGXIAN INFORMATION TECHNOLOGY CO., LTD.) 11.02.2020 (2020 - 02 - 11) 段落[0048]-[0194]及び図1-7	5-12及び17-25
Y	平田宏一、宮崎恵子、齊藤詠子、小型船舶の運航支援のための着棧操作の分析、交通・物流部門大会講演論文集、2018.12.04、第27回、DOI: 10.1299/jsmet1d.2018.27.1019, ISSN: 2424-3175(online) 特に「3. 着棧時の計測結果」	6-12及び18-25
Y	JP 2019-94045 A (ブランズウィック コーポレイション) 20.06.2019 (2019 - 06 - 20) 段落【0011】 - 【0072】及び図1 - 9並びに24頁	8-12及び20-25
<input checked="" type="checkbox"/> C欄の続きにも文献が列挙されている。 <input checked="" type="checkbox"/> パテントファミリーに関する別紙を参照。		
* 引用文献のカテゴリー	“T” 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と抵触するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの “X” 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの “Y” 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの “&” 同一パテントファミリー文献	
“A” 特に関連のある文献ではなく、一般的な技術水準を示すもの		
“E” 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの		
“L” 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）		
“O” 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献		
“P” 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願の日の後に公表された文献		
国際調査を完了した日	国際調査報告の発送日	
07.07.2021	20.07.2021	
名称及びあて先 日本国特許庁(ISA/JP) 〒100-8915 日本国 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	権限のある職員（特許庁審査官） 結城 健太郎 3D 3024 電話番号 03-3581-1101 内線 3341	

C. 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
P, X	SAWADA, Ryohei, HIRATA, Koichi, KITAGAWA, Yasushi, SAITO, Eiko, UENO, Michio, TANIZAWA, Katsuji, FUKUTO, Junji, Path following algorithm application to automatic berthing control, Journal of Marine Science and Technology, 2020.08.10, Volume 26, pp.541-554, DOI: 10.1007/s00773-020-00758-x 543-554頁	1-25
P, X	澤田涼平, 平田宏一, 北川泰士, 齊藤詠子, 上野道雄, 宮崎恵子, 谷澤克治, 福戸淳司, 経路追従制御による自動着桟操船システムの開発, 日本船舶海洋工学会講演会論文集, 2020.05.18, 第30号, pp.43-49, ISSN 2185-1840 44-48頁	1-25
A	FOSSEN, Thor I., 10 Guidance Systems, HANDBOOK OF MARINE CRAFT HYDRODYNAMICS AND MOTION CONTROL, First Edition, John Wiley & Sons Ltd., 2011, pp.241-284, ISBN 978-1-119-99149-6 全文, 全図表	1-25
A	STENERSON, Thomas, Guidance System for Autonomous Surface Vehicles, Norwegian University of Science and Technology, 2015, pp.1-77 全文, 全図	1-25

国際調査報告
 パテントファミリーに関する情報

国際出願番号

PCT/JP2021/018445

引用文献			公表日	パテントファミリー文献	公表日
KR	10-2005559	B1	07.08.2019	US 2020/0074239 A1 段落[0038]-[0271]及び図1-38 WO 2020/050498 A1	
CN	110779526	A	11.02.2020	(ファミリーなし)	
JP	2019-94045	A	20.06.2019	US 2019/0155288 A1 2-11頁及び図1-9 EP 3486742 A1	