(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
2010 年 12 月 9 日(09.12.2010)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2010/140220 A1

(51) 国際特許分類:
H01L 21/677 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2009/060075

(22) 国際出願日: 2009 年 6 月 2 日(02.06.2009)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 村田機械株式会社(MURATA MACHINERY, LTD.) [JP/JP]; 〒6018326 京都府京都市南区吉祥院南落合町３番地 Kyoto (JP).

(72) 発明者; および

(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 木股 友也(KIMATA Tomoya) [JP/JP]; 〒4848502 愛知県犬山市大字橋爪字中島２番地 村田機械株式会社犬山事業所内 Aichi (JP).

(74) 代理人: 塩入 明, 外(SHIOIRI Akira et al.); 〒6590093 兵庫県芦屋市船戸町４番１－４０９号室 Hyogo (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, CL, 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, JP, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, 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.

(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, 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, MK, 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).

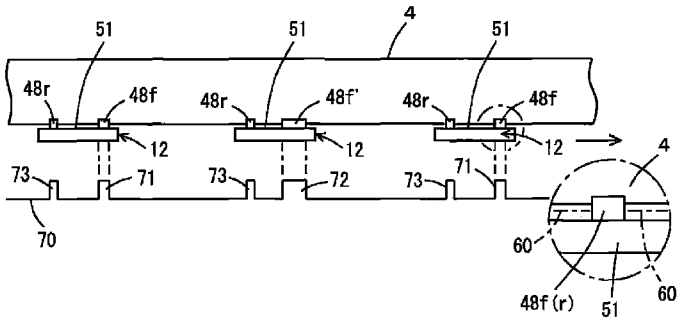
添付公開書類:

— 国際調査報告（条約第 21 条(3)）

(54) **Title**: CONVEYING SYSTEM HAVING ENDLESS DRIVE MEDIUM, METHOD FOR IDENTIFYING CARRIER THEREOF, AND CARRIER

(54) 発明の名称 : 無限駆動媒体を備えた搬送システムとそのキャリアの識別方法並びにキャリア

[図7]



(57) **Abstract**: Carriers adapted for holding and carrying, e.g., semiconductor cassettes and having a portion to be identified for carrier identification are attached to an endless belt and circulated. Stations each having a hand for delivering/receiving an article to/from a carrier and a sensor for detecting the portion to be identified in a predetermined position upstream of the hand along the circulating direction of the belt are provided. Each carrier can be identified on the basis of the signal from the sensor, appearance of a carrier in a predetermined position can be recognized, and the hand is made to act on a desired carrier. Each carrier can be identified by means of the sensor for detecting the position of the carrier.

(57) 要約: 半導体カセットなどを保持して搬送し、かつキャリア識別用の被識別部を備えた複数個のキャリアを、エンドレスベルトに取り付けて周回させる。キャリアとの間で物品を受け渡しするハンドと、ベルトの周回方向に沿ってハンドの上流側の所定位置で被識別部を検出するセンサ、とを備えたステーションを複数個設ける。センサの信号により、キャリアを識別すると共に、キャリアが所定位置に出現したことを認識し、所望のキャリアに対してハンドを動作させる。キャリアの位置を検出するためのセンサで、キャリアを識別できる。

WO 2010/140220 A1