

請求の範囲

- [請求項1] 分岐部を含む走行路を走行する複数の走行車の何れかに対して、前記走行路上の行先ポイントまで走行させる指令を割り付ける走行車コントローラであって、
- 複数の前記走行車が、それぞれの位置から前記走行路に沿って走行し前記行先ポイントへ至るまでの走行ルート候補に基づいて、複数の前記走行車の中で前記行先ポイントに先着可能な先着走行車を検出し、前記先着走行車に前記指令を割り付ける指令割付け部を有し、
- 前記指令割付け部は、
- 前記走行路を前記分岐部へ向かって走行中の前記走行車が、当該分岐部から分岐切替不可能距離の範囲内に位置し且つ前記分岐部を主経路側へ進行する予定である場合、前記先着走行車の検出において、当該分岐部よりも下流であって前記主経路側の位置に当該走行車が位置するとみなす擬似シフト処理を実行する、走行車コントローラ。
- [請求項2] 前記指令割付け部は、
- 前記走行ルート候補それぞれについて、前記走行車が走行するのに要する時間値を算出し、前記時間値が最も小さい前記走行ルート候補に対応する前記走行車を前記先着走行車として検出する、請求項1に記載の走行車コントローラ。
- [請求項3] 前記指令割付け部は、
- 前記擬似シフト処理を実行した場合には、前記擬似シフト処理の対象となった前記走行車の擬似位置と当該走行車の実位置との間を走行するのに要する時間値を、当該走行車に対応する前記走行ルート候補について算出した時間値に加算する、請求項2に記載の走行車コントローラ。
- [請求項4] 前記擬似シフト処理では、前記分岐部よりも下流であって当該分岐部に対して前記走行車の車長以下の距離範囲内に、前記走行車が位置するとみなす、請求項1に記載の走行車コントローラ。

- [請求項5] 前記分岐切替不可能距離は、当該走行車の車速が大きいほど連続的又は段階的に長くなるように設定されている、請求項1～4の何れか一項に記載の走行車コントローラ。
- [請求項6] 分岐部を含む走行路を走行する複数の走行車の何れかに対して、前記走行路上の行先ポイントまで走行させる指令を割り付ける走行車コントローラであって、
複数の前記走行車が、それぞれの位置から前記走行路に沿って走行し前記行先ポイントへ至るまでの走行ルート候補に基づいて、複数の前記走行車の中で前記行先ポイントに先着可能な先着走行車を検出し、前記先着走行車に前記指令を割り付ける指令割付け部を有し、
前記指令割付け部は、
前記走行路を前記分岐部へ向かって走行中の前記走行車が、当該分岐部から分岐切替不可能距離の範囲内に位置し且つ前記分岐部を主経路へ進行する予定である場合、前記先着走行車の検出において、当該走行車はその時点を起点として最初に前記分岐部を通過する際に分岐路側へ進む進路切替後走行ルートを、前記走行ルート候補から除く、走行車コントローラ。
- [請求項7] 分岐部を含む走行路と、前記走行路に沿って走行する複数の走行車と、請求項1～6の何れか一項に記載の走行車コントローラと、を備える、走行車システム。