

請求の範囲

- [請求項1] 少なくとも一部が格子状に配置されたレール上を走行する走行部、及び、前記走行部から懸垂され前記レールの下側で物品を保持する本体部を有する天井搬送車と、
- 前記天井搬送車の動作を制御する制御部と、を備え、
- 前記走行部は、前記本体部の4つのコーナー部のそれぞれにステアリング可能に設けられた走行車輪を含み、
- 前記レールは、複数の直線状レール及び複数の交差部レールを含み、
- 、
- 前記直線状レール及び前記交差部レールは、第1方向及び前記第1方向に垂直な第2方向のそれぞれにおいて、隙間をあけて交互に配置され、
- 前記制御部は、4つの前記走行車輪がそれぞれ異なる前記交差部レール上に位置する状態で前記走行車輪をステアリングさせるステアリング制御を実行し、
- 前記ステアリング制御における前記走行車輪のステアリング中心は、前記交差部レール上における前記走行車輪の接地点よりも前記本体部の内側に位置するように設けられている、天井搬送システム。
- [請求項2] 前記走行部は、前記走行車輪に対する走行方向の前側及び後側の少なくとも一方に配置された補助車輪を含む、請求項1に記載の天井搬送システム。
- [請求項3] 前記補助車輪の下端は、前記走行車輪の下端よりも高い位置に位置し、
- 前記直線状レールの端部には、前記補助車輪が乗上げ可能に設けられ、前記補助車輪の下端と前記走行車輪の下端との差に応じた高さの嵩上げ部が設けられている、請求項2に記載の天井搬送システム。
- [請求項4] 前記補助車輪は、前記ステアリング制御の実行時において、前記嵩上げ部から外れた位置に位置する、請求項3に記載の天井搬送システム。

$\Delta_{\circ}$