

(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
2020年9月3日(03.09.2020)



(10) 国際公開番号

WO 2020/174812 A1

(51) 国際特許分類:
G05D 1/02 (2020.01)

Seiji); 〒6128686 京都府京都市伏見区竹田向代町136番地 村田機械株式会社内 Kyoto (JP).

(21) 国際出願番号: PCT/JP2019/048812

(74) 代理人: 長谷川 芳樹, 外(HASEGAWA Yoshiki et al.); 〒1000005 東京都千代田区丸の内二丁目1番1号丸の内 M Y P L A Z A (明治安田生命ビル) 9階 創英国際特許法律事務所 Tokyo (JP).

(22) 国際出願日: 2019年12月12日(12.12.2019)

(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 2019-031996 2019年2月25日(25.02.2019) JP

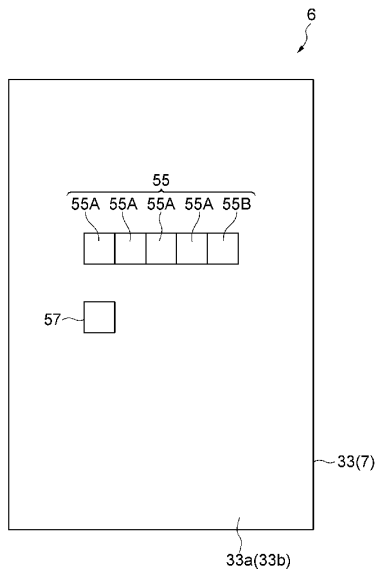
(81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, 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,

(71) 出願人: 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: 大島 宗訓 (OSHIMA Munekuni); 〒5160003 三重県伊勢市下野町600-10 村田機械株式会社伊勢事業所内 Mie (JP). 山下 泰次(YAMASHITA Taiji); 〒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). 山上 盛司(YAMAGAMI

(54) Title: TRAVELING VEHICLE AND TRAVELING VEHICLE SYSTEM

(54) 発明の名称: 走行車及び走行車システム



(57) Abstract: A traveling vehicle (6) is a traveling vehicle that travels along a predetermined travel path, and is provided with: a main body (7); a travel unit (18) which causes the main body (7) to travel along a travel path; an LED array (55) which is provided to the main body (7), and switches between display modes in accordance with the state of the host traveling vehicle (6); an image capture unit (8) which captures an image of an LED array (55) provided to a traveling vehicle (6) located ahead of the host traveling vehicle (6); and a control unit (50) which acquires the state of the preceding traveling vehicle (6) on the basis of the display mode captured by the image capture unit (8), and controls the travel unit (18) of the host traveling vehicle (6) on the basis of the acquired state.

(57) 要約: 走行車(6)は、予め定められた走行経路に沿って走行する走行車であって、本体部(7)と、本体部(7)を走行経路に沿って走行させる走行部(18)と、本体部(7)に設けられると共に、自己の状態に合わせて表示態様を切り替えるLEDアレイ(55)と、自己の前方に位置する走行車(6)に設けられているLEDアレイ(55)を撮像する撮像部(8)と、撮像部(8)によって撮像された表示態様に基づいて前方の走行車(6)の状態を取得すると共に、取得した状態に基づいて自己の走行部(18)を制御する制御部(50)と、を備える。

WO 2020/174812 A1

[続葉有]

SM, ST, SV, SY, TH, 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, 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:

— 国際調査報告 (条約第21条(3))