

(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6月4日(04.06.2020)



(10) 国際公開番号

WO 2020/110522 A1

- (51) 国際特許分類:
B61B 13/00 (2006.01) *B61B 3/02* (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2019/041503
- (22) 国際出願日: 2019年10月23日(23.10.2019)
- (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 2018-222552 2018年11月28日(28.11.2018) JP
- (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: 小合 玄己 (**OGO, Haruki**); 〒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). 石川 和広 (**ISHIKAWA, Kazuhiro**); 〒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). 伊藤 靖久 (**ITO, Yasuhisa**); 〒5160003 三重県伊勢市下野町600-10

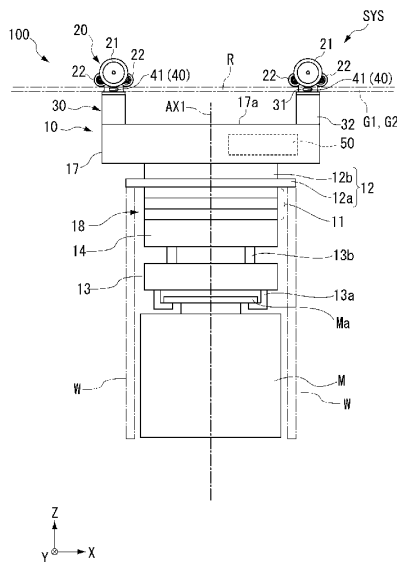
村田機械株式会社伊勢事業所内 Mie (JP). 虎澤 政佳 (**TORAZAWA, Masayoshi**); 〒4848502 愛知県犬山市大字橋爪字中島2番地村田機械株式会社犬山事業所内 Aichi (JP).

(74) 代理人: 西 和哉, 外 (**NISHI, Kazuya et al.**); 〒1700013 東京都豊島区東池袋3-9-7 東池袋織本ビル6F 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, 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, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

(54) Title: TRAVELLING VEHICLE SYSTEM

(54) 発明の名称: 走行車システム



(57) Abstract: [Problem] To provide a travelling vehicle system having a simple configuration that can suppress any positional offset of a body section, while eliminating the need for a complex configuration for a travelling vehicle. [Solution] A travelling vehicle system SYS comprises a grid-shaped track R and a ceiling travel vehicle 100. The grid-shaped track R has a first track R1, a second track R2, and a connecting track R3. The ceiling travel vehicle 100 has a direction switching mechanism 34 that rotates a linking section 30 that links travelling vehicle wheels 21 to a body section 10 and passes through a gap D between the first track R1 or the second track R2 and the connecting track R3. A guide section 40 is provided to the linking section 30 and, in a first state in which the travelling vehicle wheels 21 roll along the first track R1, moves along a first guide surface G1, and, in a second state in which the travelling vehicle wheels 21 roll along the second track R2, moves along a second guide surface G2.

WO 2020/110522 A1

[続葉有]

(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))

(57) 要約: 【課題】 走行車の構成が複雑になるのを回避しつつ、簡単な構成により本体部の位置ずれを抑制することが可能な走行車システムを提供する。 【解決手段】 走行車システムS Y Sは、格子状軌道Rと天井走行車1 0 0とを備え、格子状軌道Rは、第1軌道R 1、第2軌道R 2、及び接続軌道R 3を有し、天井走行車1 0 0は、走行車輪2 1と本体部1 0とを連結しかつ第1軌道R 1又は第2軌道R 2と接続軌道R 3との間隙Dを通過する連結部3 0を旋回させる方向転換機構3 4を有し、ガイド部4 0は、連結部3 0に設けられ、走行車輪2 1が第1軌道R 1上を転動する第1状態では第1ガイド面G 1に沿って移動し、走行車輪2 1が第2軌道R 2上を転動する第2状態では第2ガイド面G 2に沿って移動する。