

(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
2023年5月19日(19.05.2023)



(10) 国際公開番号

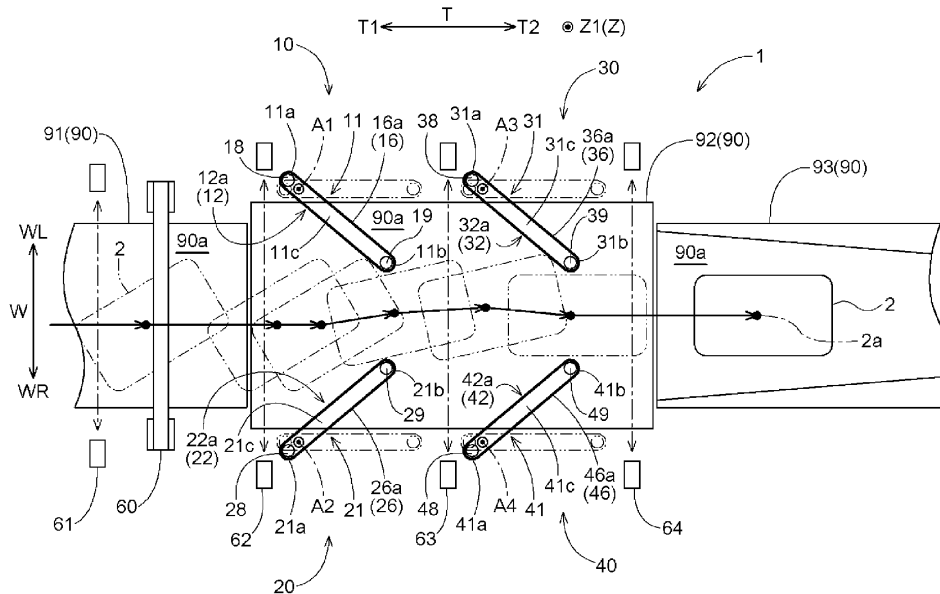
WO 2023/084808 A1

- (51) 国際特許分類:
B65G 47/22 (2006.01) B65G 47/28 (2006.01)
B65G 47/24 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2022/014493
- (22) 国際出願日: 2022年3月25日(25.03.2022)
- (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 2021-184252 2021年11月11日(11.11.2021) JP
- (71) 出願人: 株式会社ダイフク (DAIFUKU CO., LTD.) [JP/JP]; 〒5550012 大阪府大阪市西淀川区御幣島三丁目2番11号 Osaka (JP).
- (72) 発明者: 辻本和史 (TSUJIMOTO Kazushi); 〒5291692 滋賀県蒲生郡日野町中在寺1225 株式会社ダイフク 滋賀事業所内 Shiga (JP).
- (74) 代理人: 弁理士法人 R & C (R&C IP LAW FIRM); 〒5300005 大阪府大阪市北区中之島三丁目3番3号 Osaka (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, IT, JM, JO, 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,

(54) Title: CONVEYED ARTICLE POSTURE ADJUSTMENT DEVICE

(54) 発明の名称: 搬送物姿勢調整装置 (CONVEYED ARTICLE POSTURE ADJUSTMENT DEVICE)

[図1]



(57) Abstract: In a first control, a control device: controls the swing angle of a first arm (11) so that the first arm (11) contacts a conveyed article (2) and controls the swing angle of a second arm (21) so that the second arm (21) contacts the conveyed article (2); and controls a first adjusting mechanism to apply an acceleration force to the conveyed article (2) and controls a second adjusting mechanism to apply a deceleration force to the conveyed article (2). In a second control,

[続葉有]

NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT,
QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL,
ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG,
US, UZ, VC, VN, WS, 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))

the control device: controls the swing angle of the first arm (11) so that the first arm (11) contacts the conveyed article (2) and controls the swing angle of the second arm (21) so that the second arm (21) contacts the conveyed article (2); and controls the first adjustment mechanism to apply a deceleration force to the conveyed article (2) and controls the second adjustment mechanism to apply an acceleration force to the conveyed article (2).

(57) 要約: 第1制御では、制御装置は、第1アーム(11)が搬送物(2)に接触するように第1アーム(11)の揺動角を制御すると共に第2アーム(21)が搬送物(2)に接触するように第2アーム(21)の揺動角を制御し、且つ、搬送物(2)に加速力を付与するように第1調整機構を制御すると共に搬送物(2)に減速力を付与するように第2調整機構を制御する。第2制御では、制御装置は、第1アーム(11)が搬送物(2)に接触するように第1アーム(11)の揺動角を制御すると共に第2アーム(21)が搬送物(2)に接触するように第2アーム(21)の揺動角を制御し、且つ、搬送物(2)に減速力を付与するように第1調整機構を制御すると共に搬送物(2)に加速力を付与するように第2調整機構を制御する。