

(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3月16日(16.03.2023)



(10) 国際公開番号

WO 2023/037826 A1

(51) 国際特許分類:
B65G 1/137 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2022/030907

(22) 国際出願日: 2022年8月15日(15.08.2022)

(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 2021-145319 2021年9月7日(07.09.2021) JP

(71) 出願人: 株式会社 東芝 (KABUSHIKI KAISHA TOSHIBA) [JP/JP]; 〒1050023 東京都港区芝浦一丁目1番1号 Tokyo (JP). 東芝インフラシステムズ株式会社 (TOSHIBA INFRASTRUCTURE SYSTEMS & SOLUTIONS)

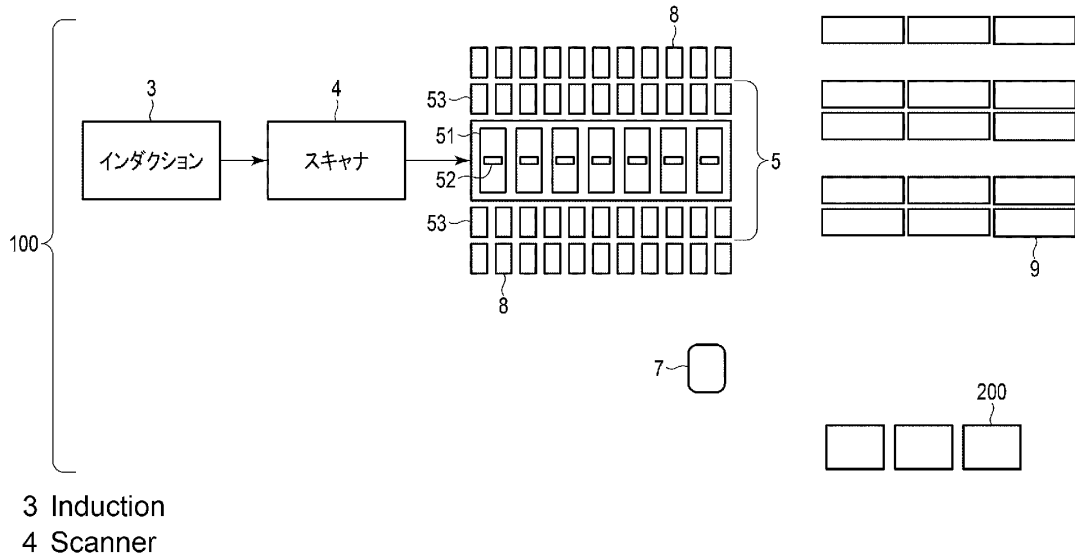
CORPORATION) [JP/JP]; 〒2120013 神奈川県川崎市幸区堀川町72番地34 Kanagawa (JP).

(72) 発明者: 小島 秀隆 (KOJIMA, Hidetaka); 〒2120013 神奈川県川崎市幸区堀川町72番地34 東芝インフラシステムズ株式会社内 Kanagawa (JP). 赤木 琢磨 (AKAGI, Takuma); 〒2120013 神奈川県川崎市幸区堀川町72番地34 東芝インフラシステムズ株式会社内 Kanagawa (JP).

(74) 代理人: 弁理士法人 鈴榮特許総合事務所 (SUZUYE & SUZUYE); 〒1050014 東京都港区芝三丁目23番1号 セレスティン芝三井ビルディング11階 Tokyo (JP).

(54) Title: SYSTEM

(54) 発明の名称: システム



(57) Abstract: Provided is a system that enables effective storage of containers into which articles have been fed. The system according to one embodiment comprises a sorter and an automatic transport device. The sorter is equipped with a first tray and a feeding mechanism. The first tray is loaded with an article. The feeding mechanism feeds the article from the first tray into a container. The automatic transport device is equipped with a gripping mechanism, a drive mechanism, and a processor. The gripping mechanism grips the container. The drive mechanism moves the gripping mechanism in the vertical direction. The processor uses the gripping mechanism to obtain the container into which the article has been fed from the sorter and uses the gripping mechanism and the drive mechanism to store the container into which the article has been fed from the sorter and uses the gripping mechanism and the drive mechanism to store the container into which the article has been fed from the sorter.

[続葉有]

(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, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, 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, 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))

has been fed from the sorter on a shelf that houses the containers in the height direction.

(57) 要約: 物品が投入された容器を効果的に保管することができるシステムを提供する。実施形態によれば、システムは、ソータと、自動搬送装置と、を備える。前記ソータは、第1のトレイと、投入機構と、を備える。第1のトレイは、物品を積載する。投入機構は、前記第1のトレイから前記物品を容器に投入する。前記自動搬送装置は、把持機構と、駆動機構と、プロセッサと、を備える。把持機構は、前記容器を把持する。駆動機構は、前記把持機構を上下方向に移動させる。プロセッサは、前記把持機構を用いて、前記ソータから前記物品が投入された前記容器を取得し、前記把持機構及び前記駆動機構を用いて、前記ソータから前記物品を投入された前記容器を高さ方向に前記容器を格納する棚に収納する。