

(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
2010 年 9 月 10 日(10.09.2010)

PCT

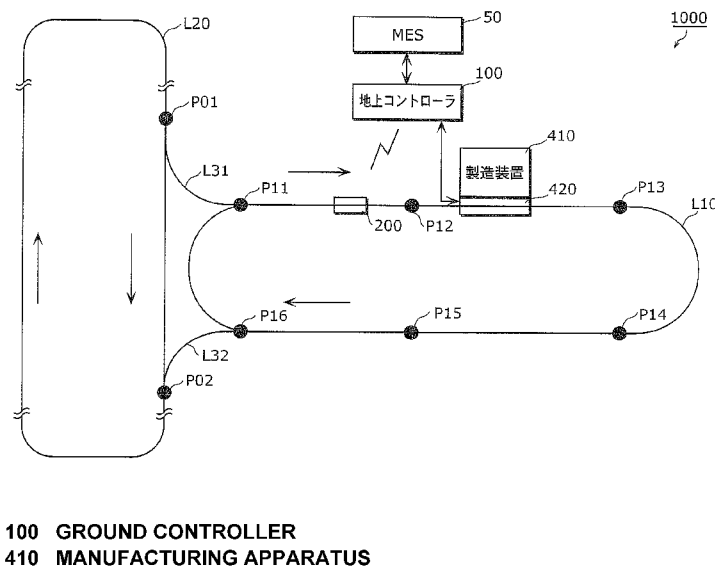
(10) 国際公開番号
WO 2010/100834 A1

- (51) 国際特許分類:
B65G 1/04 (2006.01) *H01L 21/677* (2006.01)
B65G 1/137 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2010/000900
- (22) 国際出願日: 2010 年 2 月 15 日(15.02.2010)
- (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 2009-049983 2009 年 3 月 3 日(03.03.2009) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 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; および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 富永忠正 (TOMINAGA, Tadamasa).
- (74) 代理人: 新居広守(NII, Hiromori); 〒5320011 大阪府大阪市淀川区西中島 5 丁目 3 番 10 号タナカ・イトーピア新大阪ビル 6 階新居国際特許事務所内 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, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PE, PG, PH, PL, PT, RO, RS, RU, 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.
- (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, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (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, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).
- 添付公開書類:
— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))

(54) Title: TRANSFER SYSTEM

(54) 発明の名称: 搬送システム

[図1]



100 GROUND CONTROLLER
410 MANUFACTURING APPARATUS

(57) Abstract: Provided is a transfer system which includes a predetermined travel path (L10), a transfer vehicle (200) which travels on the travel path and can transfer articles to a manufacturing apparatus (410), i.e., a first apparatus, and a controller (100) which controls the transfer vehicle. A buffer apparatus (420), i.e., a second apparatus, can be attached to and detached from the first apparatus. In order to load the articles on either the load port of the first apparatus or the second apparatus, the controller (100) transmits first data for stopping the transfer vehicle (200) at a first stop position where the transfer vehicle can load the articles on the second apparatus (420), or second data for stopping the transfer vehicle (200) at a second stop position where the transfer vehicle can load the articles on the first apparatus (410). The transfer vehicle (200) receives the first data or the second data transmitted from the controller (100) and is controlled to stop at the first stop position or the second stop position.

(57) 要約:

[続葉有]

WO 2010/100834 A1



予め定められた走行路（L 1 0）と、走行路を走行して第 1 の装置である製造装置（4 1 0）に対して物品を搬送可能な搬送車（2 0 0）と、搬送車を制御するコントローラ（1 0 0）を含む搬送システムであって、第 1 の装置に対して第 2 の装置であるバッファ装置（4 2 0）が着脱可能にされており、第 1 の装置のロードポートまたは第 2 の装置の何れかに部品を載せるため、コントローラ（1 0 0）は、搬送車（2 0 0）が第 2 の装置（4 2 0）に物品を載せることが可能な第 1 停止位置に停止するための第 1 データ、又は搬送車（2 0 0）が第 1 の装置（4 1 0）に物品を載せることが可能な第 2 停止位置に停止するための第 2 データを送信し、搬送車（2 0 0）は、コントローラ（1 0 0）から送信される第 1 データ又は第 2 データを受信して、第 1 停止位置又は第 2 停止位置に停止する制御を行うものである。