

(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10月5日(05.10.2023)



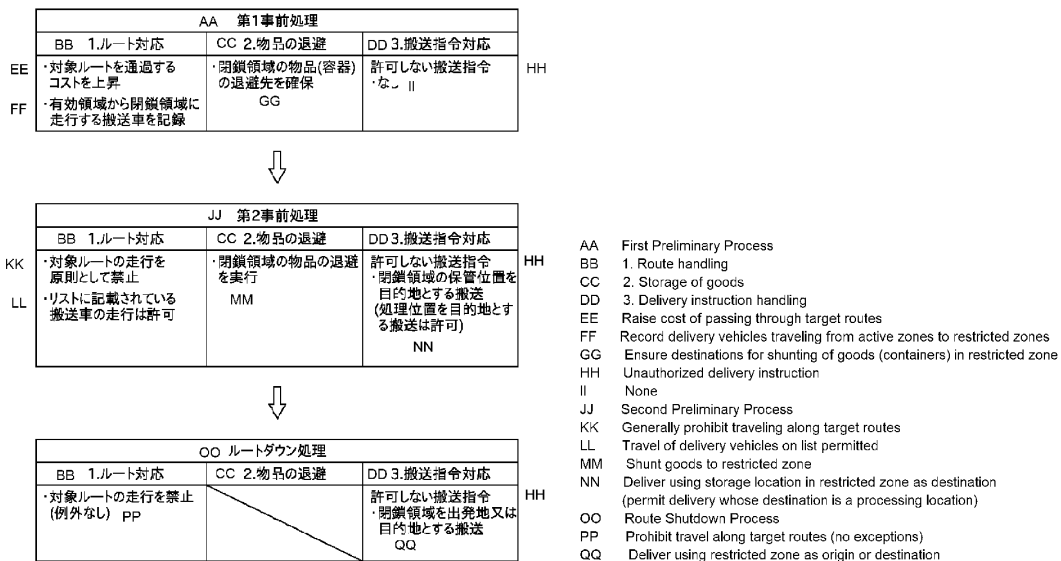
(10) 国際公開番号

WO 2023/189069 A1

- (51) 国際特許分類:
B61B 13/00 (2006.01) B65G 1/137 (2006.01)
B61B 3/02 (2006.01) G05D 1/02 (2020.01)
B65G 1/00 (2006.01) H01L 21/677 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2023/006674
- (22) 国際出願日: 2023年2月24日(24.02.2023)
- (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 2022-052935 2022年3月29日(29.03.2022) 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: 北村 亘 (KITAMURA, Wataru); 〒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: 桂川 直己 (KATSURAGAWA, Naoki); 〒5300012 大阪府大阪市北区芝田2-2-17 和光ビル 桂川国際特許事務所 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, 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, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX,

(54) Title: DELIVERY SYSTEM

(54) 発明の名称: 搬送システム



(57) Abstract: A delivery system according to the present invention is provided with delivery vehicles and a control device. The delivery vehicles deliver goods by traveling along routes. The control device controls the delivery vehicles. Destinations of the delivery vehicles include processing locations and storage locations. The control device carries out preliminary processes and a route shutdown process when shutting down target routes. The preliminary processes include at least one from among (1) a process for allowing only some delivery vehicles to pass through target routes, (2) a process

[続葉有]

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, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, 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, ME, 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))

for using the delivery vehicles to shunt goods located in a restricted zone to an active zone, and (3) a process for permitting a delivery whose destination is a processing location in a restricted zone and prohibiting a delivery whose destination is a storage location in a restricted zone. The root shutdown process is carried out after the preliminary processes and is for prohibiting travel by delivery vehicles along target routes.

(57) 要約: 搬送システムは、搬送車と、制御装置と、を備える。搬送車は、軌道に沿って走行することで物品を搬送する。制御装置は、搬送車を制御する。搬送車の目的地には、処理位置と保管位置が含まれている。制御装置は、対象ルートをダウンさせる際に、事前処理と、ルートダウン処理と、を実行する。事前処理は、(1) 対象ルートを一部の搬送車のみ通過させる処理か、(2) 閉鎖領域に位置する物品を有効領域まで搬送車を用いて退避させる処理か、(3) 閉鎖領域にある処理位置を目的地とする搬送を許可して閉鎖領域にある前記保管位置を目的地とする搬送を禁止する処理の少なくとも1つを含む。ルートダウン処理は、事前処理の後に行われる処理であり、搬送車による対象ルートの走行を禁止する処理である。