

(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  
2013 年 7 月 25 日(25.07.2013)



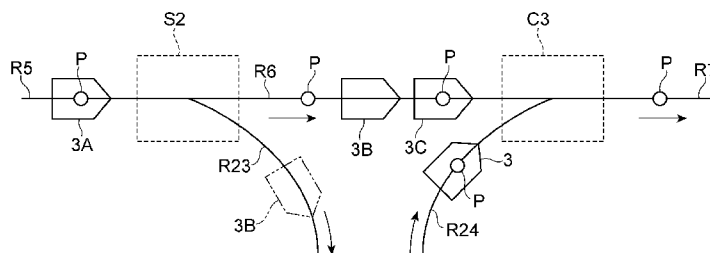
(10) 国際公開番号

WO 2013/108501 A1

- (51) 国際特許分類:  
G05D 1/02 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2012/081524
- (22) 国際出願日: 2012 年 12 月 5 日(05.12.2012)
- (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 2012-006876 2012 年 1 月 17 日(17.01.2012) 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: 原崎 一見 (HARASAKI Kazumi); 〒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: 長谷川 芳樹, 外(HASEGAWA Yoshiki et al.); 〒1000005 東京都千代田区丸の内二丁目 1 番 1 号丸の内 M Y P L A Z A (明治安田生命ビル) 9 階 創英国際特許法律事務所 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, 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, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, 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, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, 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, 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: TRAVELING VEHICLE SYSTEM

(54) 発明の名称: 走行車システム



(57) Abstract: This traveling vehicle system is provided with a traveling path network including traveling paths (R5, R6, R23), a plurality of traveling vehicles (3), and a traveling vehicle controller. The traveling vehicle controller has: an abnormality ascertainment unit for ascertaining an abnormality on the downstream side traveling path of a branching section (S2) at least comprising the traveling path (R6); and an entrance determination unit which, if a traveling vehicle (3B) passing through the branching section (S2) immediately before enters onto the traveling path (R6), and a traveling vehicle (3A) passing through the branching section (S2) immediately after is about to enter in succession onto the traveling path (R6), omits a determination as to whether or not the traveling vehicle (3A) has entered onto the traveling path (R6) when an abnormality has not yet been ascertained by the abnormality ascertainment unit and makes a determination as to whether or not the traveling vehicle (3A) has entered onto the traveling path (R6) when an abnormality is ascertained by the abnormality ascertainment unit.

(57) 要約:

[続葉有]



WO 2013/108501 A1

---

走行車システムは、走行路（R 5，R 6，R 2 3）を含む走行路網と、複数の走行車（3）と、走行車コントローラと、を備える。走行車コントローラは、少なくとも走行路（R 6）を含む分岐部（S 2）の下流側走行路での異常を把握する異常把握部と、分岐部（S 2）を直前に通過した走行車（3 B）が走行路（R 6）に進入し、分岐部（S 2）を直後に通過する走行車（3 A）が走行路（R 6）に連続して進入しようとしている場合において、異常把握部による異常の未把握時には、走行車（3 A）について走行路（R 6）への進入可否の判断を省き、異常把握部による異常の把握時には、走行車（3 A）について走行路（R 6）への進入可否の判断を行う進入可否判断部と、を有する。