

(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
2020年4月2日(02.04.2020)



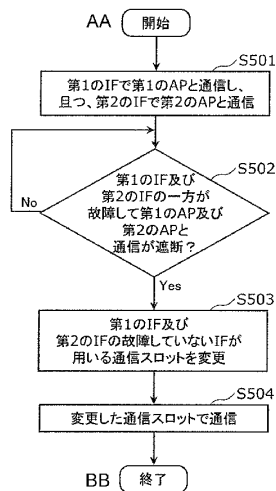
(10) 国際公開番号

WO 2020/066486 A1

- (51) 国際特許分類:
H04W 36/08 (2009.01) *H04M 11/00* (2006.01)
G05D 1/02 (2006.01) *H04W 4/35* (2018.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2019/034505
- (22) 国際出願日: 2019年9月3日(03.09.2019)
- (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 2018-182354 2018年9月27日(27.09.2018) 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). サイレックス・テクノロジー株式会社
- (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). 桑原 哲也 (KUWAHARA, Tetsuya); 〒6190237 京都府相楽郡精華町光台二丁目3番地1 サイレックス・テクノロジー株式会社内 Kyoto (JP).
- (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).

(54) Title: TRAVEL SYSTEM AND CONTROL METHOD OF TRAVEL SYSTEM

(54) 発明の名称: 走行システム、及び、走行システムの制御方法



- S501 Communicate with first AP using first interface and communicate with second AP using second interface
- S502 Is communication with first AP and second AP interrupted due to failure of first interface or second interface?
- S503 Change communication slot to be used by whichever of first interface and second interface is not faulty
- S504 Perform communication using changed communication slot
- AA Start
- BB End

(57) Abstract: The travel system (1) is provided with: a traveling dolly (100) which travels on a predetermined trajectory (5); multiple access points, including multiple first APs (200) for wirelessly communicating with the traveling dolly (100) and multiple second APs (300) for wirelessly communicating with the traveling dolly (100) using different communication slots from those used by the first APs (200); and a controller (400) for receiving from the traveling dolly (100) location information (50) indicating the current location of the traveling dolly (100) via any of the multiple access points, and

[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, 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, JO, JP, 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, 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, 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:

一 国際調査報告(条約第21条(3))

transmitting to the traveling dolly (100) a traveling instruction for controlling the travel of the traveling dolly (100). The traveling dolly (100) is provided with an interface (170) for wirelessly communicating with the first APs (200) and wirelessly communicating with the second APs (300) in the event of a failure in wireless communication with the first APs (200).

(57) 要約: 走行システム(1)は、所定の軌道(5)上を走行する走行台車(100)と、走行台車(100)と無線通信する複数の第1のAP(200)、及び、第1のAP(200)とは異なる通信スロットで走行台車(100)と無線通信する複数の第2のAP(300)を含む複数のアクセスポイントと、複数のアクセスポイントのいずれかを介して、走行台車(100)から走行台車(100)の現在位置を示す位置情報(50)を受信し、且つ、走行台車(100)の走行を制御するための走行指示を走行台車(100)に送信するコントローラ(400)と、を備える。走行台車(100)は、第1のAP(200)と無線通信し、且つ、第1のAP(200)と無線通信できない場合に第2のAP(300)と無線通信するIF(170)を備える。