

(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
2022年1月20日(20.01.2022)



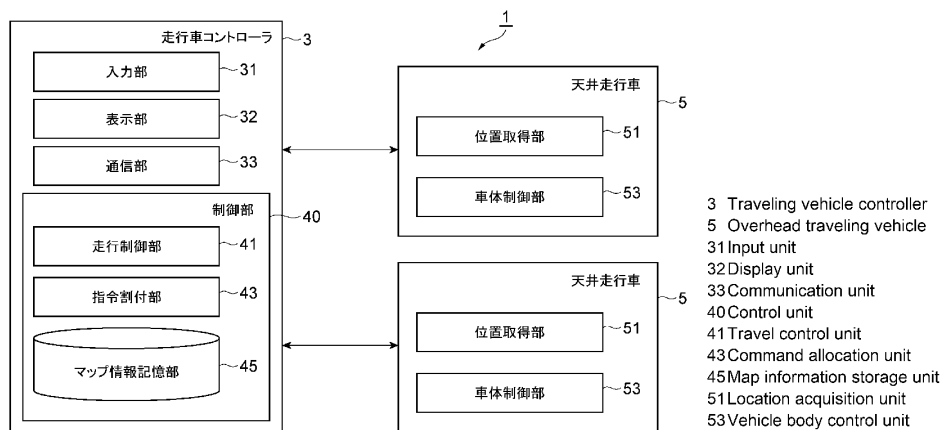
(10) 国際公開番号

WO 2022/014116 A1

- (51) 国際特許分類:
G05D 1/02 (2020.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2021/016308
- (22) 国際出願日: 2021年4月22日(22.04.2021)
- (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 2020-122913 2020年7月17日(17.07.2020) 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, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, IT, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY,

(54) Title: TRAVELING VEHICLE SYSTEM

(54) 発明の名称: 走行車システム



(57) **Abstract:** A traveling vehicle system (1) includes a travel control unit (41) which, upon generation of a transport command, searches for a travel route for a traveling vehicle (5) to travel to a predetermined station (ST) included in the transport command, on the basis of map information, and controls traveling of the traveling vehicle (5) in accordance with the travel route. The map information includes information about a specific point (SP) provided in association with at least one of a branch portion (BP) and a confluence portion (CP). In addition to one-way travel control for causing the traveling vehicle (5) to travel in one direction, the travel control unit (41) sets, in at least a portion of the travel route, a reverse travel section (S1, S2) in which the traveling vehicle (5) is caused to travel in the reverse direction to the one direction with the specific point (SP) as a start point or an end point, and executes return travel control for causing the traveling

[続葉有]

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))

vehicle (5) to travel in the reverse direction to the one direction in the reverse travel section (S1, S2), thereby causing the traveling vehicle (5) to travel in accordance with the travel route.

(57) 要約: 走行車システム(1)は、搬送指令が発生すると、マップ情報に基づいて走行車(5)を搬送指令に含まれる所定のステーション(ST)にまで走行させる走行経路を探索し、走行経路に従って走行車(5)の走行を制御する走行制御部(41)を有する。マップ情報は、分岐部(BP)及び合流部(CP)の少なくとも一方に対応して設けられる特定ポイント(SP)に関する情報を有する。走行制御部(41)は、走行車(5)を一方方向に走行させる一方方向走行制御に加えて、特定ポイント(SP)を起点又は終点として走行車(5)を一方方向とは逆方向に走行させる逆走区間(S1・S2)を走行経路の少なくとも一部に設定し、逆走区間(S1・S2)において走行車(5)を一方方向とは逆方向に走行させるための折返走行制御を実行することにより、走行経路に従って走行車(5)を走行させる。