

(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5月5日(05.05.2022)



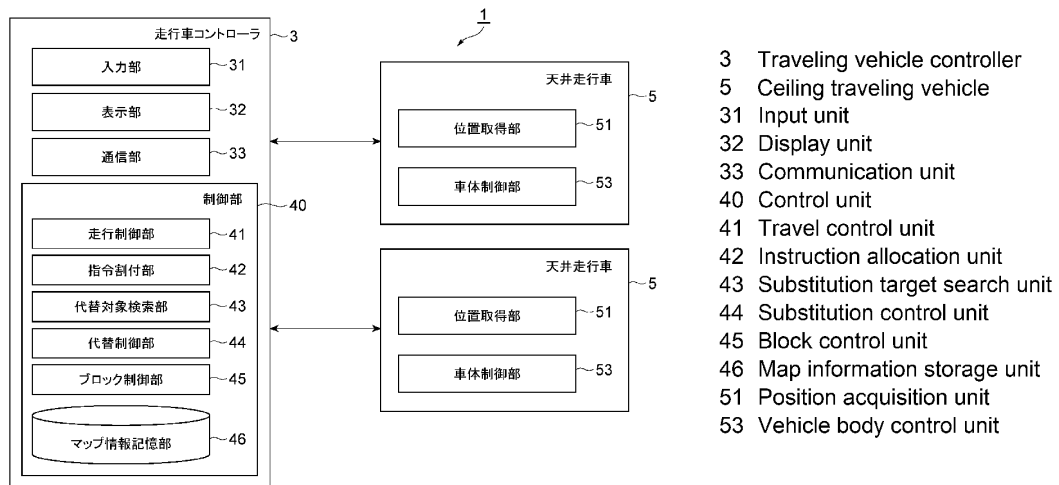
(10) 国際公開番号

WO 2022/091585 A1

- (51) 国際特許分類:
B61B 13/00 (2006.01) *G05D 1/02* (2020.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2021/032823
- (22) 国際出願日: 2021年9月7日(07.09.2021)
- (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 2020-178816 2020年10月26日(26.10.2020) 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 AND METHOD FOR CONTROLLING TRAVELING VEHICLE

(54) 発明の名称: 走行車システム及び走行車の制御方法



(57) Abstract: A traveling vehicle system 1 comprises: a traveling path 11; a plurality of traveling vehicles 5; and a traveling vehicle controller 3 that causes the traveling vehicles 5 to travel according to a travel route R11 obtained through searching based on a conveyance instruction. The traveling vehicle controller 3 comprises: a substitution target search unit 43 which, at a timing when a change is made to the travel route R11 for a first traveling vehicle 5A that has a conveyance instruction allocated thereto, performs a search, from among traveling vehicles 5 that are not currently carrying any goods, for a second traveling vehicle 5B that would be able to arrive at a destination specified in the conveyance instruction within a shorter period than the first traveling vehicle 5A; and a substitution control unit 44 which, if the second traveling vehicle 5B has been specified by the substitution target search unit 43, re-allocates the conveyance instruction from the

[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))

first traveling vehicle 5A to the second traveling vehicle 5B.

(57) 要約: 走行車システム 1 は、走行路 1 1 と、複数の走行車 5 と、搬送指令に基づいて探索された走行経路 R 1 1 に基づいて走行車 5 を走行させる走行車コントローラ 3 とを備える。走行車コントローラ 3 は、搬送指令が割り付けられた走行車 5 である第一走行車 5 A の走行経路 R 1 1 が変更されたタイミングで、物品を搬送していない状態の走行車 5 の中から第一走行車 5 A よりも短時間で搬送指令に含まれる目的地にまで到着可能な走行車 5 である第二走行車 5 B を検索する代替対象検索部 4 3 と、代替対象検索部 4 3 によって第二走行車 5 B が特定された場合に、第一走行車 5 A から第二走行車 5 B に搬送指令を割り付け直す代替制御部 4 4 と、を備える。