

[続葉有]

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))

P1 to the load drop-off port PT1 and drop the article W off at the load drop-off port PT1.

(57) 要約: 【課題】 荷つかみポートに物品が残ったままとなることを回避することが可能な搬送システム及び搬送制御方法を提供する。 【解決手段】 搬送車Vと、搬送車Vを制御するコントローラTCと、を備え、コントローラTCは、荷つかみポートPF1から荷下ろしポートPT1までの走行経路が確保できない場合、搬送車Vに、荷つかみポートPF1で物品Wを荷つかみさせ、走行経路を確保できる指定ポイントP1まで走行させる第1搬送指令を割り付け、搬送車Vが指定ポイントP1に接近又は到達した時点で指定ポイントP1から荷下ろしポートPT1までの走行経路が確保できる場合には、搬送車Vに、指定ポイントP1から荷下ろしポートPT1まで走行させ、荷下ろしポートPT1に物品Wを荷下ろしさせる第2搬送指令を割り付ける。