

(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
2014 年 10 月 30 日(30.10.2014)



(10) 国際公開番号
WO 2014/175033 A1

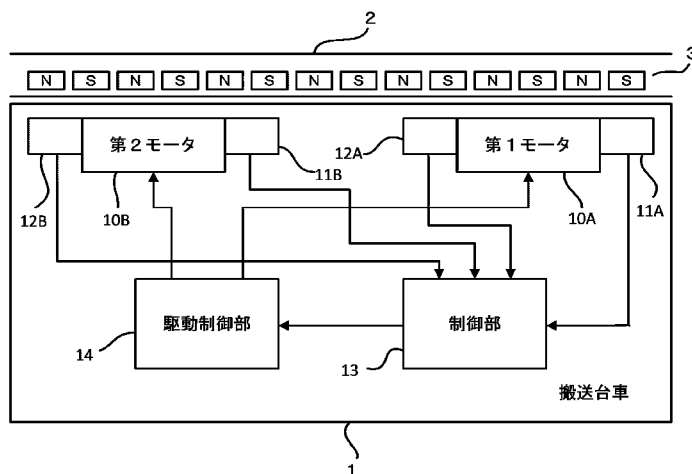
- (51) 国際特許分類:
B60L 13/03 (2006.01) *B61B 13/06* (2006.01)
B65G 54/02 (2006.01) *B61B 13/08* (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2014/059844
- (22) 国際出願日: 2014 年 4 月 3 日(03.04.2014)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2013-089409 2013 年 4 月 22 日(22.04.2013) JP
- (71) 出願人: 村田機械株式会社 (MURATA 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: 山田 康武 (YAMADA, Yasutake); 〒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). 東 良行 (AZUMA, Yoshiyuki); 〒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: 西 和哉, 外 (NISHI, Kazuya et al.); 〒1020072 東京都千代田区飯田橋 2-1-10 山田ラインビル 1118 階 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, IR, IS, KE, KG, 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, 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, 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))

(54) Title: POSITION DETECTION DEVICE, POSITION DETECTION METHOD AND MOVING BODY SYSTEM

(54) 発明の名称: 位置検出装置、位置検出方法、及び移動体システム



1 Conveyance carriage
10A First motor
10B Second motor
13 Control unit
14 Drive control unit

(57) Abstract: [Problem] To ensure that the distance of the movement path is not limited by the pitch of the magnets. [Solutions] A moving body (1) is provided with a first position detection unit (12A) which detects the position of the moving body (1) by detecting the magnetic poles of the magnets (3), and a second position detection unit (12B) which is arranged in a position in the movement direction of the moving body (1) different from that of the first position detection unit (12A) and which detects the position of the moving body (1). When the first position detection unit (12A) is positioned in an irregular interval, i.e. an interval in which the arrangement of the magnetic poles of the magnets (3) is not regular, a control unit (13) of the moving body (1) specifies the position of the moving body (1) on the basis of the position detected by the second position detection unit (12B).

(57) 要約: 【課題】移動経路の距離が磁石のピッチに制限されないようにする。【解決手段】移動体 1 は、磁石 3 の磁極を検出することにより、移動体 1 の位置を検出する第 1 位置検出部

12A と、移動体 1 の移動方向において第 1 位置検出部 12A と異なる位置に配置され、移動体 1 の位置を検出する第 2 位置検出部 12B とを備える。移動体 1 の制御部 13 は、第 1 位置検出部 12A が磁石 3 の磁極の配置が規則的でない不規則区間に位置しているときに、第 2 位置検出部 12B の検出位置に基づいて、移動体 1 の位置を特定する。