

(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10月15日(15.10.2020)



(10) 国際公開番号

WO 2020/208835 A1

(51) 国際特許分類:
G05D 1/02 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2019/019981

(22) 国際出願日: 2019年5月20日(20.05.2019)

(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 2019-074256 2019年4月9日(09.04.2019) JP

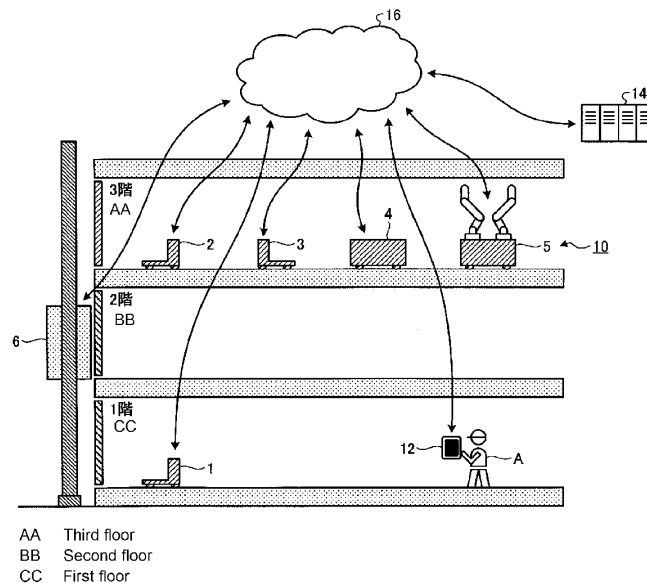
(71) 出願人: 清水建設株式会社 (SHIMIZU CORPORATION) [JP/JP]; 〒1048370 東京都中央区京橋二丁目1番6号 Tokyo (JP).

(72) 発明者: 木下 優司 (KINOSHITA, Yuji); 〒1048370 東京都中央区京橋二丁目1番6号 清水建設株式会社内 Tokyo (JP). 五十嵐 俊介 (IGARASHI, Syunsuke); 〒1048370 東京都中央区京橋二丁目1番6号 清水建設株式会社内 Tokyo (JP). 谷 卓 (TANI, Taku); 〒1048370 東京都中央区京橋二丁目1番6号 清水建設株式会社内 Tokyo (JP).

(74) 代理人: 特許業務法人 酒井国際特許事務所 (SAKAI INTERNATIONAL PATENT OFFICE); 〒1000013 東京都千代田区霞が関3丁目8番1号 虎の門三井ビルディング Tokyo (JP).

(54) Title: INTEGRATED MANAGEMENT SYSTEM

(54) 発明の名称: 統合管理システム



(57) Abstract: Provided is an integrated management system capable of readily setting a travel route for moving bodies. An integrated management system 10 for managing the operation of moving bodies 1 to 4 that can autonomously travel and that are arranged within an area, said integrated management system 10 comprising: a route map which is virtually set within the area and comprises two or more nodes and edges that interconnect the nodes; route setting means 12, 14 which set a route for the moving bodies 1 to 4 to travel from a node to a destination node via at least one edge; and control

[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, 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))

means 12, 14 which control the moving bodies 1 to 4 to travel along the set route.

(57) 要約: 移動体の移動ルートを容易に設定することのできる統合管理システムを提供する。エリア内に配置された自律移動可能な移動体1~4の動作を管理するための統合管理システム10であって、エリア内に仮想的に設定され、二つ以上のノードおよびノード間を接続するエッジを含んで構成されるルートマップと、移動体1~4がノードから、少なくとも一つのエッジを経由して行先のノードまで移動するためのルートを設定するルート設定手段12、14と、設定したルートに沿って移動体1~4が移動するように移動体1~4を制御する制御手段12、14とを備えるようにする。