

(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4月2日(02.04.2020)



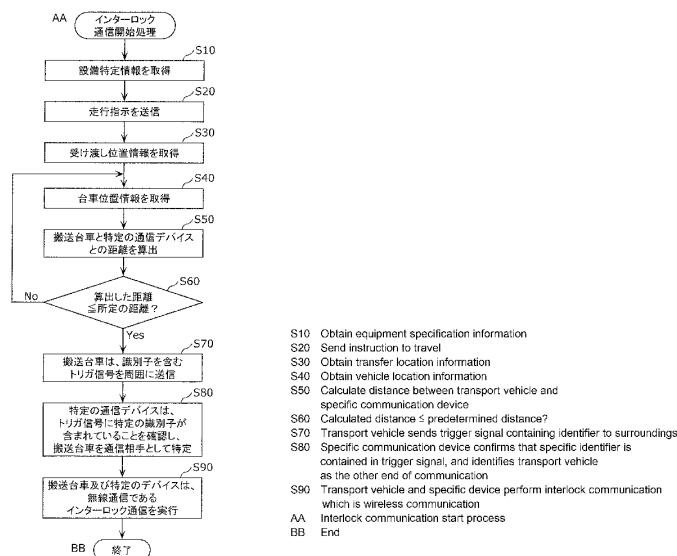
(10) 国際公開番号

WO 2020/066458 A1

- (51) 国際特許分類:
H01L 21/677 (2006.01) G05D 1/02 (2006.01) JP]; 〒6190237 京都府相楽郡精華町光台二丁目3番地1 Kyoto (JP).
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2019/034120 (72) 発明者: 大島 宗訓 (OSHIMA, Munekuni); 〒5160005 三重県伊勢市竹ヶ鼻町100番地村田機械株式会社伊勢事業所内 Mie (JP). 伊藤 靖久 (ITO, Yasuhisa); 〒5160005 三重県伊勢市竹ヶ鼻町100番地村田機械株式会社伊勢事業所内 Mie (JP). 桑原 哲也 (KUWAHARA, Tetsuya); 〒6190237 京都府相楽郡精華町光台二丁目3番地1 サイレックス・テクノロジー株式会社内 Kyoto (JP).
- (22) 国際出願日: 2019年8月30日(30.08.2019)
- (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 2018-182584 2018年9月27日(27.09.2018) 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). サイレックス・テクノロジー株式会社 (SILEX TECHNOLOGY, INC.) [JP/
- (74) 代理人: 新居 広守 (NII, Hiromori); 〒5320011 大阪府大阪市淀川区西中島5丁目3番10

(54) Title: CONTROL METHOD, TRANSPORT SYSTEM, AND COMMUNICATION DEVICE

(54) 発明の名称: 制御方法、搬送システム、及び通信デバイス



(57) Abstract: In this control method, a controller (20) obtains equipment specification information which specifies a piece of equipment (40) from or to which a transport object is to be transferred, and a transport vehicle (30) obtains vehicle location information which indicates the location of the transport vehicle (30). One of the transport vehicle (30), a specific communication device (10), and the controller (20) calculates the distance between the transport vehicle (30) and the specific communication device (10) on the basis of the transfer location information indicating the location of

[続葉有]

号タナカ・イトーピア新大阪ビル 6 階新
居国際特許事務所内 Osaka (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, JO, JP, 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:

- 国際調査報告 (条約第21条(3))

the specified equipment (40) and the vehicle location information, and determines whether or not the distance is shorter than or equal to a predetermined distance. If it is determined that the distance is shorter than or equal to the predetermined distance, one of the transport vehicle (30) and the specific communication device (10) wirelessly sends a trigger signal for starting wireless communication between the transport vehicle (30) and the specified equipment (40) to the surroundings thereof, so that wireless communication for transferring the transport object between the transport vehicle (30) and the specified equipment (40) is performed.

(57) 要約: 制御方法では、コントローラ (20) が搬送物を受け渡しすべき設備 (40) を特定する設備特定情報を取得し、搬送台車 (30) が搬送台車 (30) の位置を示す台車位置情報を取得する。搬送台車 (30) と特定の通信デバイス (10) とコントローラ (20) とのうちのいずれかが特定の設備 (40) の位置を示す受け渡し位置情報と台車位置情報とに基づいて、搬送台車 (30) と特定の通信デバイス (10) との間の距離を算出し、その距離が所定の距離以下であるか否かを判定する。その距離が所定の距離以下であると判定される場合に、搬送台車 (30) と特定の通信デバイス (10) とのうちの一方が搬送台車 (30) と特定の設備 (40) との間で無線通信を開始するためのトリガ信号を無線にて周囲に送信し、搬送台車 (30) と特定の設備 (40) との間で搬送物を受け渡しするための無線通信が実行される。