

(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5月7日(07.05.2020)



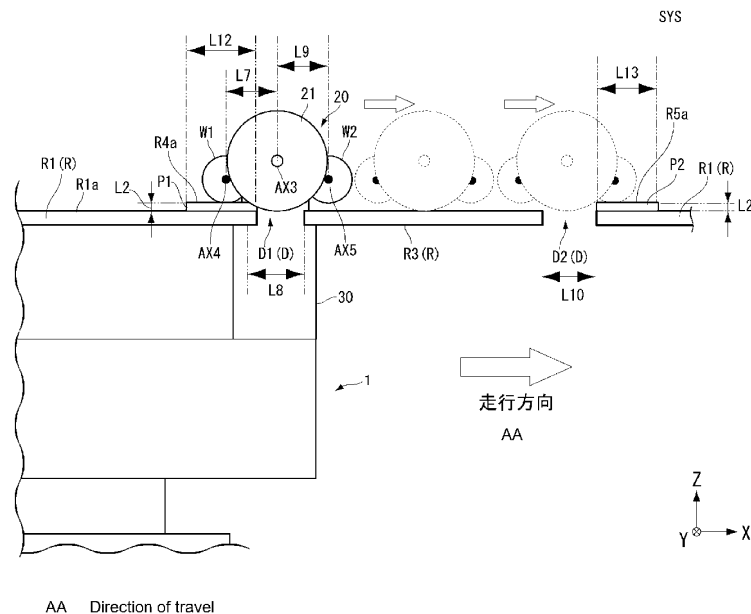
(10) 国際公開番号

WO 2020/090253 A1

- (51) 国際特許分類:
B61B 3/02 (2006.01) *B61B 13/06* (2006.01)
B61B 13/00 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2019/036184
- (22) 国際出願日: 2019年9月13日(13.09.2019)
- (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 2018-203022 2018年10月29日(29.10.2018) 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).
- (72) 発明者: 小合 玄己 (OGO, Haruki); 〒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). 伊藤 靖久 (ITO, Yasuhisa); 〒5160003 三重県伊勢市下野町600-10 村田機械株式会社伊勢事業所内 Mie (JP).
- (74) 代理人: 西 和哉, 外 (NISHI, Kazuya et al.); 〒1700013 東京都豊島区東池袋3-9-7 東池袋織本ビル6F 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,

(54) Title: TRAVELING VEHICLE SYSTEM

(54) 発明の名称: 走行車システム



(57) Abstract: [Problem] To prevent a drive wheel from falling into the gaps provided in a track, and make the positioning of an auxiliary track which an auxiliary wheel contacts unnecessary along a partial track thereof. [Solution] A traveling vehicle system, wherein: a track has a first gap, a partial track and a second gap; the traveling vehicle thereof has a drive wheel, a first auxiliary wheel and a second auxiliary wheel; a first auxiliary track is provided on the near side of the first gap in the direction of travel in a manner such that the bottom end of the first auxiliary wheel contacts the first auxiliary track

[続葉有]

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))

while the bottom end of the drive wheel passes through the first gap when the drive wheel enters the partial track; a second auxiliary track is provided on the far side of the second gap in the direction of travel in a manner such that the bottom end of the second auxiliary wheel contacts the second auxiliary track while the bottom end of the drive wheel passes through the second gap when the drive wheel leaves the partial track; no second auxiliary track exists at the location of contact of the second auxiliary wheel while the first auxiliary wheel contacts the first auxiliary track; and no first auxiliary track exists at the location of contact of the first auxiliary wheel while the second auxiliary wheel contacts the second auxiliary track.

(57) 要約: 【課題】駆動輪が軌道に設けられる隙間に落ちることを抑制し、部分軌道に補助輪が当接する補助軌道等の配置を不要とする。【解決手段】走行車システムは、軌道が、第1隙間、部分軌道、及び第2隙間を有し、走行車は、駆動輪、第1補助輪、及び第2補助輪を有し、走行方向において第1隙間の手前側に設けられ、駆動輪が部分軌道に進入する際、駆動輪の下端が第1隙間を通過する間において第1補助輪の下端が当接する第1補助軌道と、走行方向において第2隙間の先側に設けられ、駆動輪が部分軌道から退出する際に、駆動輪の下端が第2隙間を通過する間において第2補助輪の下端が当接する第2補助軌道と、を備え、第1補助輪が第1補助軌道に当接している間に第2補助輪が当接する位置には第2補助軌道がなく、第2補助輪が第2補助軌道に当接している間に第1補助輪が当接する位置には第1補助軌道がない。