

(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
2025年3月13日(13.03.2025)



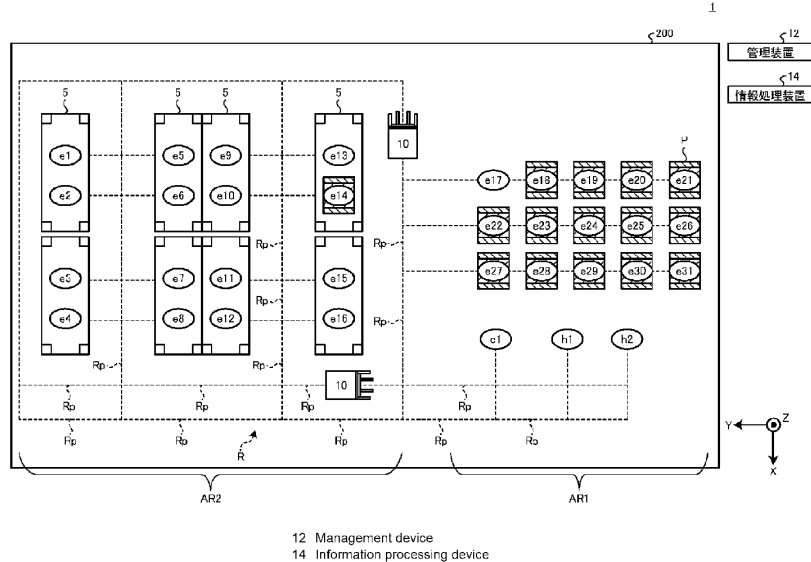
(10) 国際公開番号

WO 2025/052685 A1

- (51) 国際特許分類:
G05D 1/644 (2024.01) *G05D 1/43* (2024.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2024/003862
- (22) 国際出願日: 2024年2月6日(06.02.2024)
- (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 2023-143596 2023年9月5日(05.09.2023) JP
- (71) 出願人: 三菱重工業株式会社 (MITSUBISHI HEAVY INDUSTRIES, LTD.) [JP/JP]; 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 西面 敦義 (SAIMEN, Atsuyoshi); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP).
▲高▼尾 健司 (TAKAO, Kenji); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 弁理士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 虎ノ門ダイビルイースト 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, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC,

(54) Title: MOBILE BODY CONTROL SYSTEM AND INFORMATION PROCESSING METHOD

(54) 発明の名称: 移動体制御システム及び情報処理方法



(57) Abstract: The present invention improves the setting of a movement route. This mobile body control system comprises: a storage unit that stores weight setting information in which a plurality of route portions through which mobile bodies pass and weight values indicating movement costs of the route portions are associated with each other, and work information including work orders of the mobile bodies; a weight setting unit that creates a plurality of pieces of weight setting information in accordance with the work information; and a route setting unit that uses the weight setting infor-

[続葉有]



WO 2025/052685 A1

EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR,
HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, KE, KG, KH,
KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY,
MA, MD, MG, MK, MN, MU, 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,
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, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, 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, ME, 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))

mation corresponding to the work information to set movement routes from the movement start positions of the work orders to the destinations.

(57) 要約: 移動経路設定を改善する。移動体制御システムは、移動体が通行する複数の経路部分と、経路部分の移動コストを示す重み値とを対応付けた重み設定情報と、移動体の作業オーダを含む作業情報と、を記憶する記憶部と、作業情報に応じて、複数の重み設定情報を作成する重み設定部と、作業情報に応じた重み設定情報を用いて、作業オーダの移動開始位置から目的地までの移動経路を設定する経路設定部と、を備える。