

(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
2023年6月29日(29.06.2023)



(10) 国際公開番号

WO 2023/119769 A1

(51) 国際特許分類:
D05B 33/00 (2006.01)

[JP/JP]; 〒5800016 大阪府松原市上田 8 丁目 1 5 番 1 2 号 Osaka (JP).

(21) 国際出願番号: PCT/JP2022/035465

(22) 国際出願日: 2022年9月22日(22.09.2022)

(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 2021-205740 2021年12月20日(20.12.2021) JP
特願 2022-087284 2022年5月28日(28.05.2022) JP

(71) 出願人: 株式会社イレブンインターナショナル(ELEVEN INTERNATIONAL CO., LTD.)

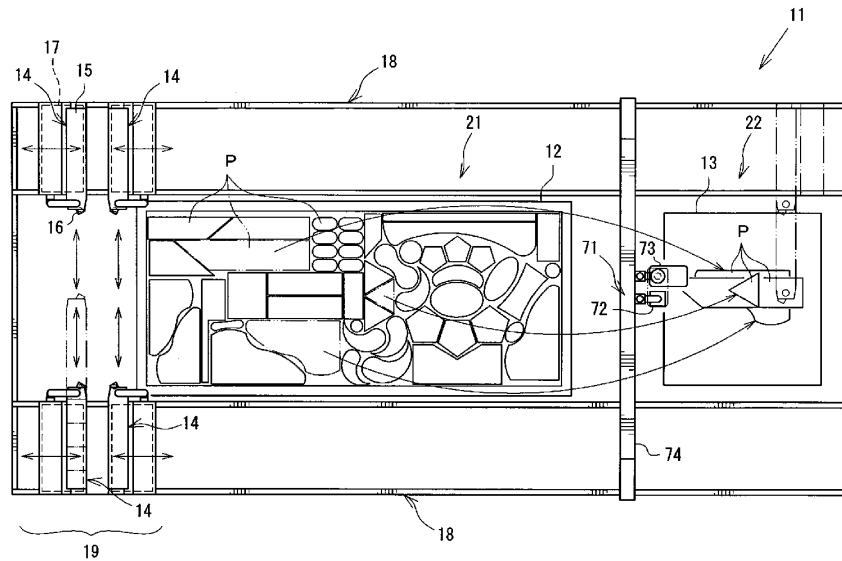
(72) 発明者: 板倉 剛 (ITAKURA Tsuyoshi); 〒5800016 大阪府松原市上田 8 丁目 1 5 番 1 2 号 株式会社イレブンインターナショナル内 Osaka (JP). 村上 成憲(MURAKAMI Shigenori); 〒6512144 兵庫県神戸市西区小山 2 丁目 1 8 番 8 号 ソシアヒルズ 1 0 2 有限公司アールエス技研内 Hyogo (JP).

(74) 代理人: 永田 元昭, 外(NAGATA Motoaki et al.); 〒5300017 大阪府大阪市北区角田町 2 番 1 5 号 シログチビル 7 階 永田特許事務所 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,

(54) Title: TRANSFER DEVICE

(54) 発明の名称: 移送装置



(57) Abstract: [Problem] To be able to reliably pick up parts of various shapes, such as sewn products, and to transfer the parts efficiently and eliminate errors associated with pickup. [Solution] In a transfer device 11, a plurality of parts P arranged in the same plane and obtained by cutting sheet material with a cutting unit 21 are picked up and transferred to a next assembling process unit 22, the transfer device 11 comprising a plurality of pickup arms 14, each having a telescopic arm unit 15 and a suction hand unit 16 that suctions the parts P at the leading end of the arm unit 15. The pickup arm 14 is

[続葉有]

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, 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, 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, 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, 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))

provided so as to be movable between the cutting unit 21 and the assembling process unit 22. Additionally, a control unit that controls the driving of the pickup arm 14 is configured to change, on the basis of graphic data used in said cutting, the relative positions between the suction hand units 16 in a plan view to suction and pick up one of the cut parts P with one or more of the suction hand units 16.

(57) 要約:【課題】縫製品などの様々な形状のパーツを確実にピックアップできるうえに、効率よく移送して、ピックアップにかかるミスをなくすこと。【解決手段】裁断工程部21でシート材を裁断処理して得られた同一平面上に並ぶ複数のパーツPをピックアップして次の集合工程部22へ移送する移送装置11において、伸縮可能なアーム部15と、アーム部15の先端でパーツPを吸着する吸着ハンド部16を有するピックアップアーム14を複数備える。ピックアップアーム14は裁断工程部21と集合工程部22との間で移動可能に備える。そして、ピックアップアーム14を駆動制御する制御部は、吸着ハンド部16同士の平面視での相対位置を裁断工程で用いられる図形データに基づいて変更して、裁断された一つのパーツPを1個以上の吸着ハンド部16で吸着して取り上げるように構成する。