

(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
2022年5月27日(27.05.2022)



(10) 国際公開番号
WO 2022/107448 A1

(51) 国際特許分類:
B65G 1/04 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2021/035104

(22) 国際出願日: 2021年9月24日(24.09.2021)

(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 2020-191794 2020年11月18日(18.11.2020) 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).

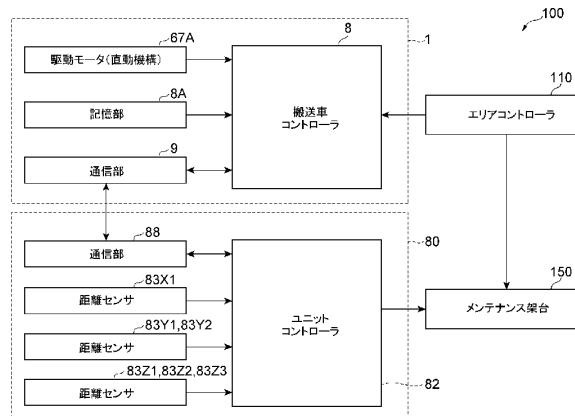
(72) 発明者: 小林 誠 (KOBAYASHI Makoto); 〒5160003 三重県伊勢市下野町600-10 村田機械株式会社伊勢事業所内 Mie (JP).

(74) 代理人: 長谷川 芳樹, 外 (HASEGAWA Yoshiki et al.); 〒1000005 東京都千代田区丸の内二丁目1番1号丸の内 M Y P L A Z A (明治安田生命ビル) 9階 創英国際特許法律事務所 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, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, IT, JO, JP, KE, KG, KH,

(54) Title: TRANSPORT VEHICLE SYSTEM

(54) 発明の名称: 搬送車システム



8 ... Transport vehicle controller
8A ... Storage unit
9, 88 ... Communication unit
67A ... Drive motor (linear motion mechanism)
82 ... Unit controller
83X1, 83Y1, 83Y2, 83Z1, 83Z2, 83Z3 ... Distance sensor
110 ... Area controller
150 ... Maintenance platform

(57) Abstract: A transport vehicle system (100) comprises: a measurement part (80) which measures a target measurement location; a to-be-measured part (90) which has the target measurement location set thereon; and a control unit (8) which causes a hoisting part (7) to be lifted and lowered according to a preset parameter. The control unit (8) performs hoisting control on the hoisting part (7) so as to enable the measurement unit (80) to make a measurement of the to-be-measured part (90) by means of one of the to-be-measured part (90) and the measurement part (80) being held by a holding part

[続葉有]

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))

(7) and also by means of the other one of the to-be-measured part (90) formed or placed at a prescribed location and the measurement part (80) formed or placed at a prescribed position, and further performs corrections to the parameter on the basis of the result of measurement conducted on the to-be-measured part (90) by the measurement part (7).

(57) 要約: 搬送車システム (100) は、測定対象箇所を測定する測定部 (80) と、測定対象箇所が形成された被測定部 (90) と、予め定められた設定値に従って昇降部 (7) を昇降させる制御部 (8) と、を備える。制御部 (8) は、把持部 (7) によって把持される測定部 (80) 及び被測定部 (90) の一方と、所定位置に形成又は載置される測定部 (80) 及び所定位置に形成又は載置される被測定部 (90) の他方とによって、測定部 (80) が被測定部 (90) を測定可能となるように昇降部 (7) を昇降制御すると共に、測定部 (7) が被測定部 (90) を測定した結果に基づいて設定値を補正する。