

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第6部門第3区分

【発行日】令和3年7月26日(2021.7.26)

【公表番号】特表2019-533858(P2019-533858A)

【公表日】令和1年11月21日(2019.11.21)

【年通号数】公開・登録公報2019-047

【出願番号】特願2019-522289(P2019-522289)

【国際特許分類】

**G 05 D 1/02 (2020.01)**

【F I】

G 05 D 1/02 H

【手続補正書】

【提出日】令和3年5月26日(2021.5.26)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

貯蔵グリッドを形成するフレーム構造上に敷設されたトラックに対して設定ルートを辿る遠隔操作式車両の位置を追跡するための方法であって、前記車両は、前記グリッド上の対応するxおよびy-方向に前記車両を移動させるための駆動部に接続された第1および第2の車輪のセットを有し、前記方法は、

- 前記設定ルートに従って、xおよびy-方向に開始位置と停止位置との間を通過するトラック交差点の総数の情報を受信することと、

- 前記車両に取り付けられるセンサを前記車両のルートに沿って前記トラックに指向することであって、少なくとも第1のセンサは、前記x-方向において、前記車両の片側上の車輪支持体に取り付けられ、第2のセンサは、前記y-方向において、前記車両の他側上の車輪支持体に取り付けられていることを特徴とする、ことと、

- アクティブであり、車輪とトラックとの間の接触を可能にする、車輪支持体を用いて、前記車両を前記設定ルートに従って前記xおよびy-方向に移動させるとときに通過されたトラック交差点を検出および監視することであって、前記アクティブ車輪支持体に取り付けられた前記センサは、前記トラック交差点を検出するために配列され、パッシブ車輪支持体に取り付けられた前記センサは、次のトラック交差点までの距離を測定するために配列されている、ことと、

- 前記通過されたトラック交差点の数が前記設定ルートに沿って個別のxおよびy-方向に前記開始位置と前記停止位置との間を通過する前記トラック交差点の総数に近似するとき、信号をコントローラに伝送し、前記車両の前記車輪の駆動部を制御することとを含む、方法。

【請求項2】

xおよびy-方向に沿って前記設定ルートを辿るために、前記車両の減速および加速の精密な制御を実施するための前記コントローラに伝送される前記信号を使用することによる、請求項1に記載の方法。

【請求項3】

光学センサを前記少なくとも第1および/または第2のセンサとして使用することによる、請求項1または2に記載の方法。

【請求項4】

遠隔操作式車両であって、前記遠隔操作式車両は、貯蔵グリッドを形成するフレーム構造上に敷設されたトラックに対して設定ルートを辿る前記車両の位置を追跡するためのものであり、前記車両は、前記グリッド上の対応するxおよびy - 方向に前記車両を移動させるための駆動部に接続された第1および第2の車輪のセットを有し、前記車両は、

- 前記設定ルートに従って、xおよびy - 方向に開始位置と停止位置との間を通過するトラック交差点の総数の情報を受信するように構成された手段と、

- 前記車両に取り付けられ、前記車両のルートに沿って前記トラックに指向される、センサであって、少なくとも第1のセンサは、前記x - 方向において、前記車両の片側上の車輪支持体に取り付けられ、第2のセンサは、前記y - 方向において、前記車両の他側上の車輪支持体に取り付けられていることを特徴とする、センサと

を備え、

- アクティブであり、車輪とトラックとの間の接触を可能にする、車輪支持体を用いて、前記車両を前記設定ルートに従って前記xおよびy - 方向に移動させるときに通過されたトラック交差点を検出および監視するように構成された手段であって、前記アクティブ車輪支持体に取り付けられた前記センサは、前記トラック交差点を検出するために配列され、パッシブ車輪支持体に取り付けられた前記センサは、次のトラック交差点までの距離を測定するために配列されている、手段と、

- 前記通過されたトラック交差点の数が前記設定ルートに沿って個別のxおよびy - 方向に前記開始位置と前記停止位置との間を通過する前記トラック交差点の総数に近似するとき、前記車両の前記車輪の駆動部を制御するように構成されたコントローラと

をさらに備える、遠隔操作式車両。

#### 【請求項5】

前記少なくとも第1および/または第2のセンサは、光学センサである、請求項4に記載の遠隔操作式車両。