

【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 0 5 D 1/02 (2020.01)

【F I】

G 0 5 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進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進るために、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。