

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro

(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
17. November 2022 (17.11.2022)



(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2022/236346 A1

(51) Internationale Patentklassifikation:
B66C 23/70 (2006.01) *B66C 13/46* (2006.01)

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/AT2022/060102

(22) Internationales Anmeldedatum:
04. April 2022 (04.04.2022)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:
GM 50105/2021 14. Mai 2021 (14.05.2021) AT

(71) Anmelder: **PALFINGER AG** [AT/AT]; Lamprechtshau-
sener Bundesstrasse 8, 5101 Bergheim bei Salzburg (AT).

(72) Erfinder: **DEIMER, Thomas**; Elling 31, 5141 Moosdorf
(AT).

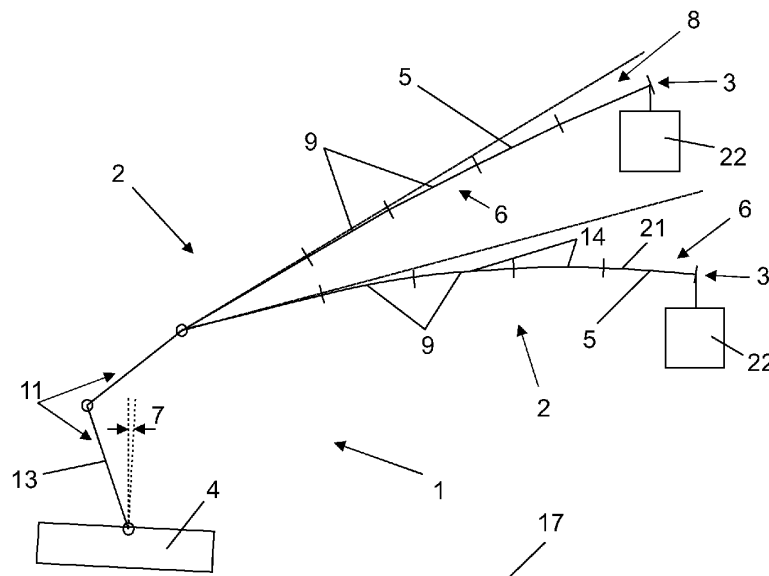
(74) Anwalt: **TORGGLER & HOFMANN PATENTAN-
WÄLTE GMBH & CO KG**; Wilhelm-Greil-Straße 16,
6020 Innsbruck (AT).

(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): 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, JM, JO, JP, 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.

(54) Title: METHOD FOR OPEN-LOOP AND/OR CLOSED-LOOP CONTROL OF A VEHICLE-MOUNTED LIFTING GEAR

(54) Bezeichnung: VERFAHREN ZUM STEUERN UND/ODER REGELN EINES FAHRZEUGGEBUNDENEN HEBEZEUGES

Fig. 1



(57) Abstract: The invention relates to a method for open-loop and/or closed-loop control of a vehicle-mounted lifting gear (1), comprising an articulated crane arm system (2) having a crane (3) and a crane base (4), by taking into account a determined position of at least one point (5) of the crane arm system (2), wherein a deformation (6) of the crane arm system (2) arising under the action of dynamic and/or static forces is taken into account when determining the position of the at least one point (5), wherein an oblique position of the lifting gear (1) resulting from an inclination (7) of the crane base (4) relative to a predetermined or predeterminable direction in space is determined and taken into account when determining the position of the at least one point (5).

(57) Zusammenfassung: Verfahren zum Steuern und/oder Regeln eines fahrzeuggebundenen Hebezeuges (1), umfassend ein gelenki-

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(84) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), europäisches (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).

Veröffentlicht:

— mit internationalem Recherchenbericht (Artikel 21 Absatz 3)

ges Kranarmsystem (2) mit einer Kranspitze (3) und einer Kranbasis (4), unter Berücksichtigung einer ermittelten Position wenigstens eines Punktes (5) des Kranarmsystems (2), insbesondere der Kranspitze (3), wobei eine sich unter Einwirkung von dynamischen und/oder statischen Kräften ergebende Verformung (6) des Kranarmsystems (2) bei einer Bestimmung der Position des wenigstens einen Punktes (5) berücksichtigt wird, wobei eine Schrägstellung des Hebezeuges (1) aufgrund einer Neigung (7) der Kranbasis (4) relativ zu einer vorgegebenen oder vorgebbaren Richtung im Raum bei der Bestimmung der Position des wenigstens einen Punktes (5) bestimmt und berücksichtigt wird.