

(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4月7日(07.04.2022)



(10) 国際公開番号

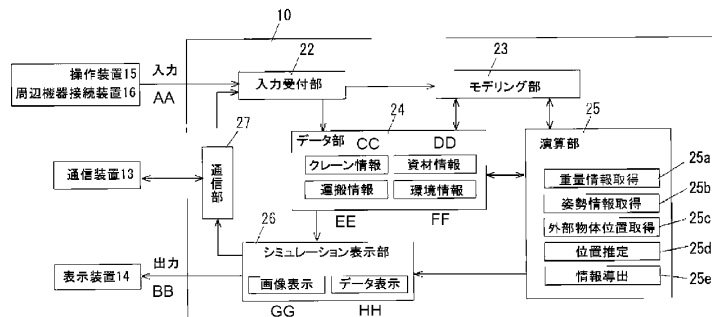
WO 2022/070876 A1

- (51) 国際特許分類:  
B66C 13/00 (2006.01) B66C 23/88 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2021/033665
- (22) 国際出願日: 2021年9月14日(14.09.2021)
- (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 2020-163893 2020年9月29日(29.09.2020) JP
- (71) 出願人: コベルコ建機株式会社(KOBELCO CONSTRUCTION MACHINERY CO., LTD.) [JP/JP]; 〒7315161 広島県広島市佐伯区五日市港2丁目2番1号 Hiroshima (JP).
- (72) 発明者: 笹岡 佳雄(SASAKA Yoshio), 岡田 哲(OKADA Satoshi), 前藤 鉄兵(MAEDO Teppei).
- (74) 代理人: 特許業務法人創成国際特許事務所(SATO & ASSOCIATES); 〒1600023 東京都新宿区西新宿6-24-1 西新宿三井ビルディング 18階 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, 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,

(54) Title: INFORMATION ACQUISITION SYSTEM

(54) 発明の名称: 情報取得システム

FIG. 2



13 Communication device  
14 Display device  
15 Operation device  
16 Peripheral apparatus connection device  
22 Input reception unit  
23 Modeling unit  
24 Data unit  
25 Calculation unit  
25a Acquire weight information  
25b Acquire orientation information  
25c Acquire location of external object  
25d Estimate location  
25e Derive information  
26 Simulation display unit  
27 Communication unit  
AA Input  
BB Output  
CC Crane information  
DD Material information  
EE Conveyance information  
FF Environment information  
GG Image display  
HH Data display

(57) Abstract: This information acquisition system is for acquiring information about the possibility of interference between an external object and at least one among an attachment to a working machine, which has a support part and the attachment which is supported by the support part and on which a baggage is to be hung, and a hung load that is hung on the attachment. The information acquisition system comprises: a first input acquisition unit which acquires, as a first input, the masses of the attachment and the hung load; a second input acquisition unit which acquires, as a second input, information about the orientation of the attachment; a location estimation unit which estimates, on the basis of the first input and the second input, the location of at least one among the attachment and the hung load; and an information derivation unit which derives information about the possibility of interference between the external object and the at least one among the attachment and the hung load on the basis of the location of at least one among the attachment and the

[続葉有]

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:

— 国際調査報告 (条約第21条(3))

hung load estimated by the location estimation unit.

(57) 要約: 支持部及び支持部に支持され荷物を吊り下げるアタッチメントを有する作業機械のアタッチメント及びアタッチメントに吊り下げられている吊荷の少なくとも1つと外部物体との干渉可能性に関する情報を取得するための情報取得システムは、アタッチメント及び吊荷の質量を第1入力として取得する第1入力取得部と、アタッチメントの姿勢に関する情報を第2入力として取得する第2入力取得部と、第1入力及び第2入力に基づき、アタッチメント及び吊荷の少なくとも1つの位置を推定する位置推定部と、位置推定部により推定されたアタッチメント及び吊荷の少なくとも1つの位置に基づき、アタッチメント及び吊荷の少なくとも1つと外部物体との干渉可能性に関する情報を導出する情報導出部と、を有する。