

(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
2014 年 7 月 17 日(17.07.2014)



(10) 国際公開番号
WO 2014/109122 A1

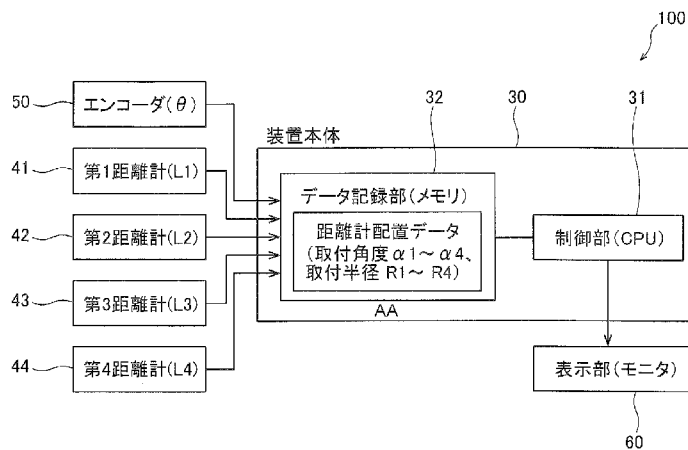
- (51) 国際特許分類:
G01B 11/24 (2006.01) *G01C 15/00* (2006.01)
E21D 11/40 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2013/080529
- (22) 国際出願日: 2013 年 11 月 12 日(12.11.2013)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2013-002106 2013 年 1 月 9 日(09.01.2013) JP
- (71) 出願人: 日立造船株式会社 (HITACHI ZOSEN CORPORATION) [JP/JP]; 〒5598559 大阪府大阪市住之江区南港北 1 丁目 7 番 8 9 号 Osaka (JP).
- (72) 発明者: 岡田 利幸(OKADA, Toshiyuki); 〒5598559 大阪府大阪市住之江区南港北 1 丁目 7 番 8 9 号 日立造船株式会社内 Osaka (JP).
- (74) 代理人: 宮園 博一(MIYAZONO, Hirokazu); 〒5320011 大阪府大阪市淀川区西中島 5 丁目 1 3 番 9 号 新大阪MTビル 1 号館 Osaka (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, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, 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, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, 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, 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).

[続葉有]

(54) Title: SEGMENT ROUNDNESS MEASURING DEVICE AND SEGMENT ROUNDNESS MEASURING METHOD

(54) 発明の名称: セグメント真円度測定装置およびセグメント真円度測定方法



(57) Abstract: This segment roundness measuring device comprises a correction means (31) for correcting positional deviation due to eccentricity of a center of rotation (O1) of an erector turning portion (21) on the basis of an angle detected by an angle detector (50) and a distance measured by three or more distance meters (41 - 44) that are disposed on the erector turning portion (21) at mutually different angular positions.

(57) 要約: このセグメント真円度測定装置は、角度検出器 (50) により検出された角度と、エレクタ旋回部 (21) に互いに異なる角度位置で配置された 3 個以上の距離計 (41 ~ 44) により計測された距離とに基づいて、前記エレクタ旋回部 (21) の旋回中心 (O1) の偏心による位置ずれを補正する補正手段 (31) を備えている。

- 30 Device body
31 Control unit (CPU)
32 Data recording unit (memory)
41 First distance meter (L1)
42 Second distance meter (L2)
43 Third distance meter (L3)
44 Fourth distance meter (L4)
50 Encoder (θ)
60 Display unit (monitor)
AA Distance meter placement data (Mounting angle $\alpha_1 - \alpha_4$, mounting radius $R_1 - R_4$)



添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))