

(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
2023年10月5日(05.10.2023)



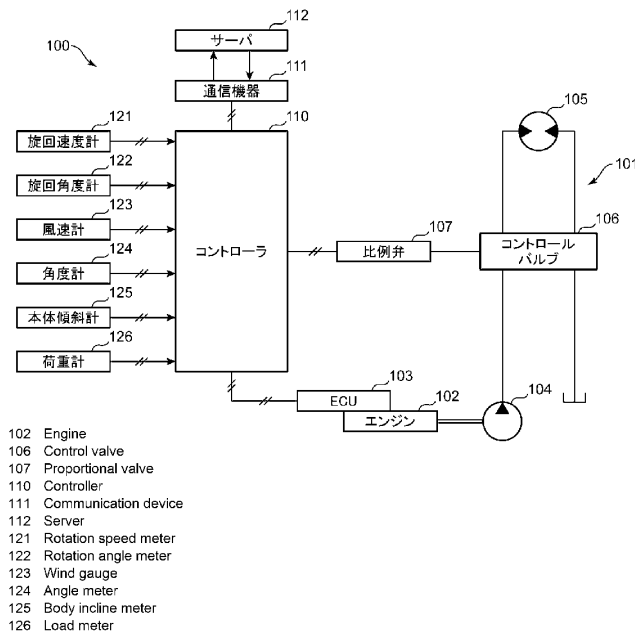
(10) 国際公開番号

WO 2023/188767 A1

- (51) 国際特許分類:
B66C 23/42 (2006.01) B66C 23/84 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2023/002650
- (22) 国際出願日: 2023年1月27日(27.01.2023)
- (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 2022-057159 2022年3月30日(30.03.2022) 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: 大久保 正基(OKUBO, Masaki).
- (74) 代理人: 小谷 昌崇, 外 (KOTANI, Masataka et al.); 〒5300005 大阪府大阪市北区中之島2丁目2番2号大阪中之島ビル2階 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, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, 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,

(54) Title: ROTATION CONTROL DEVICE OF WORK MACHINE AND WORK MACHINE EQUIPPED WITH SAME

(54) 発明の名称: 作業機械の旋回制御装置およびこれを備えた作業機械



(57) Abstract: A rotation control device (100) is used in a crane (10) comprising an upper rotating body (12), a lower rotating body (14), a rotation drive unit (101), and an attachment (105). A controller (110) of the rotation control device (100) operates the rotation drive unit (101) on the basis of feed-forward control such that the upper rotating body (12) rotates at a target rotation speed. On the basis of information pertaining to fluctuation causes that result in fluctuation of the rotation speed, the controller (110) corrects a reference command signal set in advance to correspond to a prescribed

[続葉有]

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, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, 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, ME, 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))

target rotation speed and thereby generates a corrected command signal, and the controller inputs the corrected command signal to the rotation drive unit (101).

(57) 要約: 旋回制御装置 (100) は、上部旋回体 (12) と下部走行体 (14) と旋回駆動部 (101) とアタッチメント (105) とを有するクレーン (10) に用いられる。旋回制御装置 (100) のコントローラ (110) は、上部旋回体 (12) が目標旋回速度で旋回するようにフィードフォワード制御に基づいて旋回駆動部 (101) を作動させる。コントローラ (110) は、所定の目標旋回速度に対応して予め設定された基準指令信号を、前記旋回速度を変動させる変動要因に関する情報に基づいて補正して補正指令信号を生成し、当該補正指令信号を旋回駆動部 (101) に入力する。