

(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
20. April 2017 (20.04.2017)



(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2017/063014 A1

(51) Internationale Patentklassifikation:

B66C 13/40 (2006.01) B66C 15/00 (2006.01)

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/AT2016/060077

(22) Internationales Anmeldedatum:

14. Oktober 2016 (14.10.2016)

(25) Einreichungssprache:

Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache:

Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:

GM 303/2015 16. Oktober 2015 (16.10.2015) AT

(71) Anmelder: **PALFINGER AG** [AT/AT];
Lamprechtshausener Bundesstraße 8, 5101 Bergheim (AT).

(72) Erfinder: **HANGÖBL, Michael**; Hinterhof 10, 5132
Geretsberg (AT).

(74) Anwälte: **GANGL, Markus** et al.; Wilhelm-Greil-Str. 16,
6020 Innsbruck (AT).

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, JP, KE, KG, 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, SM, ST, SV, SY, TH,
TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA,
ZM, ZW.

(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).

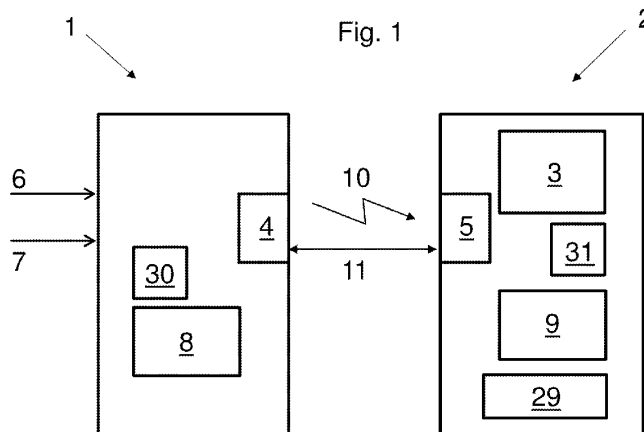
Veröffentlicht:

— mit internationalem Recherchenbericht (Artikel 21 Absatz
3)

(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,

(54) Title: ARRANGEMENT OF A CONTROLLER AND A MOBILE CONTROL MODULE

(54) Bezeichnung : ANORDNUNG AUS EINER STEUERUNG UND EINEM MOBILEN STEUERUNGSMODUL



(57) Abstract: The invention relates to an arrangement of a control system (1) arranged, or to be arranged, on a hydraulic lifting device, and of a mobile control module (2), via which the control system (1) can be remote-controlled. The control system (1) can be supplied with sensor data via signal inputs (6, 7), and a processing unit (8) of the control system (1) is configured to calculate from said sensor data and from stored lifting device-specific data information, which is characteristic for the current lifting load situation and/or the allowability of work processes on the lifting device, optionally in the given current lifting load situation. The control system (1) has a mode, in which the control system transmits the information that is characteristic for the current lifting load situation and/or the allowability of work processes on the lifting device, optionally in the given current lifting load situation, to the mobile control module (2), via a transmitting and receiving module (4), to a transmitting and receiving module (5) of the mobile control module (2) in a wireless (10) and/or cable-bound (11) manner. From said information, a processing unit (9) of the mobile control module (2) calculates graphic data for a display, which can be displayed for a user via a display unit (3).

(57) Zusammenfassung:

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]



Anordnung aus einer an einer hydraulischen Hebevorrichtung angeordneten oder anzuordnenden Steuerung (1) und einem mobilen Steuerungsmodul (2), über welches die Steuerung (1) fernbedienbar ist, wobei der Steuerung (1) über Signaleingänge (6, 7) Sensordaten zuführbar sind und ein Prozessor (8) der Steuerung (1) dazu ausgebildet ist, aus diesen Sensordaten und aus hinterlegten, für die Hebevorrichtung spezifischen Daten Informationen, welche für die aktuelle Hublastsituation und/oder die Erlaubbarkeit von Arbeitsvorgängen an der Hebevorrichtung –ggf. bei der gegebenen aktuellen Hublastsituation –charakteristisch sind, zu berechnen, wobei die Steuerung (1) einen Modus aufweist, in welchem sie dem mobilen Steuerungsmodul (2) über ein Sende-und Empfangsmodul (4) jene Informationen, welche für die aktuelle Hublastsituation und/oder die Erlaubbarkeit von Arbeitsvorgängen an der Hebevorrichtung –ggf. bei der gegebenen aktuellen Hublastsituation –charakteristisch sind, drahtlos (10) und/oder kabelgebunden (11) an ein Sende-und Empfangsmodul (5) des mobilen Steuerungsmoduls (2) übermittelt und dass ein Prozessor (9) des mobilen Steuerungsmoduls (2) aus diesen Informationen Grafikdaten für eine Darstellung berechnet, die über eine Darstellungseinheit (3) für einen Benutzer darstellbar ist.