

(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 31 日(31.07.2014)

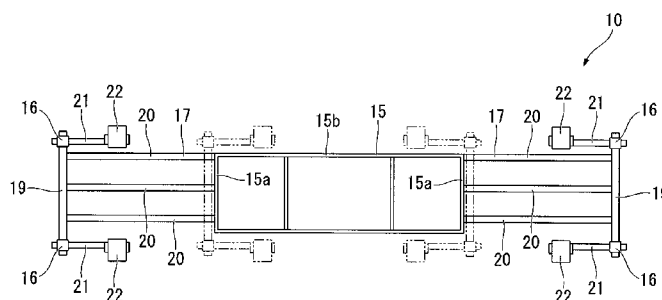


(10) 国際公開番号
WO 2014/115354 A1

- (51) 国際特許分類:
B66C 13/22 (2006.01) *B66C 13/08* (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2013/068731
- (22) 国際出願日: 2013 年 7 月 9 日(09.07.2013)
- (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 2013-013468 2013 年 1 月 28 日(28.01.2013) JP
- (71) 出願人: 三菱重工業マシナリーテクノロジー株式会社 (MITSUBISHI HEAVY INDUSTRIES MACHINERY TECHNOLOGY CORPORATION) [JP/JP]; 〒7338553 広島県広島市西区観音新町 4 丁目 6 番 2 2 号 Hiroshima (JP).
- (72) 発明者: 小林 雅人 (KOBAYASHI Masato); 〒7338553 広島県広島市西区観音新町 4 丁目 6 番 2 2 号 三菱重工業マシナリーテクノロジー株式会社内 Hiroshima (JP).
- (74) 代理人: 森 隆一郎, 外(MORI Ryuichirou et al.); 〒1006620 東京都千代田区丸の内一丁目 9 番 2 号 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, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, 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, 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).
- 添付公開書類:
— 国際調査報告 (条約第 21 条(3))

(54) Title: CONTAINER CRANE

(54) 発明の名称: コンテナクレーン



(57) **Abstract:** In the present invention, a container crane comprises a travelling apparatus, a girder, a trolley, a splitter (10), an elevating mechanism, a laser scanner (22), and a crane control apparatus. The girder is supported by the travelling apparatus and extends in the horizontal direction. The trolley is capable of travelling along the girder. The splitter (10) is hung from the trolley and is capable of engaging and disengaging the container. The elevating mechanism moves the splitter (10) up and down. The laser scanner (22) is provided in the splitter (10) and emits laser light and obtains the coordinates of the point of incidence on an article of interest. The crane control apparatus controls the driving of the trolley and the splitter (10) based on the coordinates of the point of incidence obtained using the laser scanner (22).

(57) 要約:

[続葉有]

WO 2014/115354 A1

このコンテナクレーンは、走行装置と、走行装置に支持されて水平方向に延びるガーダと、ガーダに沿って走行可能なトロリーと、トロリーに吊り下げられるとともに、コンテナに係脱可能なスプレッダ（１０）と、スプレッダ（１０）を昇降させる昇降機構と、スプレッダ（１０）に設けられ、レーザ光を発射して対象物の着光点の座標を取得するレーザスキャナ（２２）と、レーザスキャナ（２２）により取得した着光点の座標に基づいて、トロリーおよびスプレッダ（１０）を駆動制御するクレーン制御装置とを備える。