

(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. August 2020 (20.08.2020)



(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2020/164930 A1

(51) Internationale Patentklassifikation:
A47B 97/00 (2006.01)

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2020/052469

(22) Internationales Anmeldedatum:
31. Januar 2020 (31.01.2020)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:
00197/19 15. Februar 2019 (15.02.2019) CH

(71) Anmelder: HALTER AG [CH/CH]; Hardturmstrasse 134,
8005 Zürich (CH).

(72) Erfinder: VALSECCHI, Alex Mario; Huttenstrasse 9,
8006 Zürich (CH).

(74) Anwalt: BIBUS, Claudia; E. BLUM & CO. AG, Vorder-
berg 11, 8044 Zürich (CH).

(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, 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, JO, JP, 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, 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) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW,
GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST,

(54) Title: CONTROL METHOD FOR CONTROLLING A MODULAR FURNITURE SYSTEM

(54) Bezeichnung: STEUERUNGSVERFAHREN ZUM STEuern EINES MODULAREN MÖBELSYSTEMS

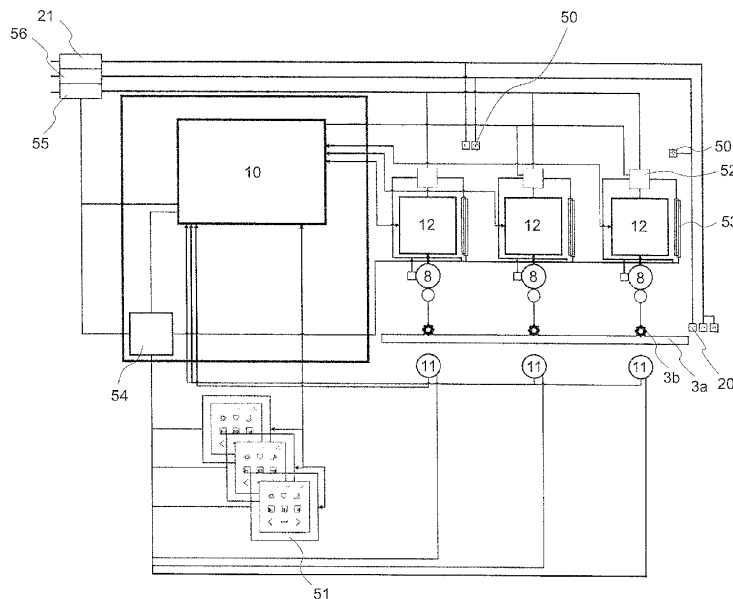


Fig. 2

(57) Abstract: The invention relates to a control method for controlling a modular furniture system (1) having two furniture modules (2) that can be moved electrically and independently from one another in a space. The furniture system (1) comprises a control computer (10) having at least one operating interface for the user. Each furniture module is electrically driven by its own motor (8), wherein a linear drive is provided, with which each furniture module (2) can be moved individually in combination with its own motor (8). Each furniture module (2) also comprises a cable sensor system for position detection, wherein a mechanical force limitation means (6) is connected between the motor (8) and the linear drive. The moving of each furniture module (2) is controlled independently from the other furniture modules (2) by means of the control computer (10) and the furniture module (2) is then moved by its motor (8), if the

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]



WO 2020/164930 A1

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)

control computer (10) has received a user-side release command, wherein the relevant furniture module (2) is controlled without further action from the user and using a position signal of the cable sensor system until reaching an end position. The relevant furniture module (2) is then stopped when a stop condition or an emergency stop condition is fulfilled.

(57) Zusammenfassung: Ein Steuerungsverfahren zum Steuern eines modularen Möbelsystems (1) hat zwei in einem Raum elektrisch und unabhängig voneinander verfahrbare Möbelmodule (2). Das Möbelsystem (1) umfasst einen Steuerungsrechner (10) mit mindestens einer Bedienungsschnittstelle für den Benutzer. Jedes Möbelmodul (2) wird mittels eines eigenen Motors (8) elektrisch angetrieben, wobei ein Linearantrieb vorgesehen ist, mittels welchem jedes Möbelmodul (2) individuell in Zusammenwirkung mit dem eigenen Motor (8) verfahrbar ist. Jedes Möbelmodul (2) umfasst weiter ein Seilzugsensorsystem zur Positionserkennung, wobei zwischen Motor (8) und Linearantrieb eine mechanische Kraftbegrenzung (6) zwischengeschaltet ist. Das Verfahren jedes Möbelmoduls (2) wird unabhängig von den anderen Möbelmodulen (2) mittels des Steuerungsrechners (10) gesteuert und das Möbelmodul (2) wird mittels seines Motors (8) dann verfahren, wenn der Steuerungsrechner (10) einen benutzerseitigen Auslösebefehl empfangen hat, wobei das betreffende Möbelmodul (2) ohne weitere benutzerseitige Einwirkung und unter Einbeziehung eines Positionssignals des Seilzugsensorsystems bis zum Erreichen einer Endposition gesteuert wird. Das betreffende Möbelmodul (2) wird dann angehalten, wenn eine Stoppbedingung oder eine NotStoppbedingung erfüllt ist.