

(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4月13日(13.04.2023)



(10) 国際公開番号

WO 2023/058329 A1

(51) 国際特許分類:
E04G 21/16 (2006.01) *B65H 49/34* (2006.01)
B64C 39/02 (2006.01) *E04F 21/165* (2006.01)
B64F 3/00 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2022/030990

(22) 国際出願日: 2022年8月16日(16.08.2022)

(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 2021-165204 2021年10月7日(07.10.2021) JP

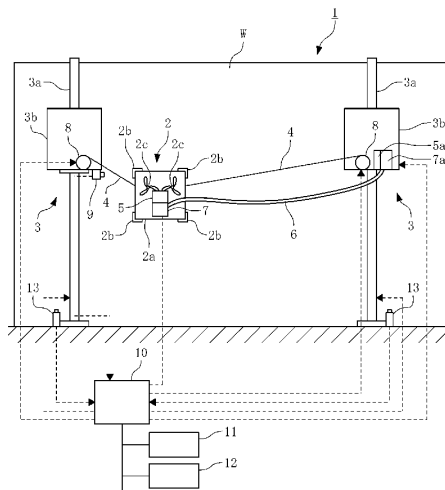
(71) 出願人: 光洋機械産業株式会社(KYC MACHINE
INDUSTORY CO., LTD.) [JP/JP]; 〒5410054 大阪府
大阪市中央区南本町 2 丁目 3 番 1 2
号 Osaka (JP). 株式会社アイ・ロボティクス
(IROBOTICS, INC.) [JP/JP]; 〒1500043 東京都
渋谷区道玄坂 1-16-6 Tokyo (JP).

(72) 発明者: 千坂 修(CHISAKA Osamu); 〒5410054
大阪府大阪市中央区南本町 2 丁目 3 番 1 2 号

光洋機械産業株式会社内 Osaka (JP). 立田 昌宏
(TACHIDA Masahiro); 〒5410054 大阪府大阪
市中央区南本町 2 丁目 3 番 1 2 号 光洋機械産
業株式会社内 Osaka (JP). 坂本 義宣(Sakamoto
Yoshinobu); 〒5410054 大阪府大阪市中央区南
本町 2 丁目 3 番 1 2 号 光洋機械産業株式会
社内 Osaka (JP). ▲柳▼下 太志(YAGISHITA
Futoshi); 〒5410054 大阪府大阪市中央区南本
町 2 丁目 3 番 1 2 号 光洋機械産業株式会
社内 Osaka (JP). 山下 浩(YAMASHITA Hiroshi);
〒5410054 大阪府大阪市中央区南本町 2 丁目 3
番 1 2 号 光洋機械産業株式会社内 Osaka (JP).
▲高▼崎 綾信(Takasaki Ayanobu); 〒5410054
大阪府大阪市中央区南本町 2 丁目 3 番 1 2
号 光洋機械産業株式会社内 Osaka (JP). 安藤
嘉康(ANDO Yoshiyasu); 〒1500043 東京都渋谷
区道玄坂 1-16-6 株式会社アイ・ロボ
ティクス内 Tokyo (JP). 梶谷 健一(KAJITANI
Kenichi); 〒1500043 東京都渋谷区道玄坂 1
-16-6 株式会社アイ・ロボティクス
内 Tokyo (JP). 宮川 泰(MIYAGAWA Yutaka);

(54) Title: WALL SURFACE WORK DEVICE AND METHOD

(54) 発明の名称: 壁面作業装置および方法



(57) Abstract: Provided is a wall surface work device 1 comprising: a travelling body 2 which can travel with respect to a wall surface W; an ascending/descending support device 3 which is provided with support columns 3a that are installed to the left and right of the travelling body 2 and ascending/descending bodies 3b that ascend and descend along the support columns 3a; a support and manipulation cord 4 which is let out from the position of the ascending/descending bodies 3b, which supports the travelling body 2 from the left and right, and which manipulates the position of the travelling body 2; and a work apparatus 7 which is mounted on the travelling body 2 and which performs work with respect to the wall surface W.

(57) 要約: 壁面Wに対し走行可能に構成された走行体2と、走行体2の左右に設置された支持柱3aおよび該支持柱3aに沿って昇降する昇降体3bを備えた昇降支持装置3と、昇降体3bの位置から繰り出され、走行体2を左右から支持すると共に走行体2の位置を操作する支持操作索4と、走行体2に搭載され、壁面Wに対し作業を行う作業機器7とを備えて壁面作業装置1を構成する。

WO 2023/058329 A1

[続葉有]

〒1500043 東京都渋谷区道玄坂 1-16-6 株式会社アイ・ロボティクス内 Tokyo (JP).

(74) 代理人: 弁理士法人山田特許事務所(YAMADA PATENT OFFICE); 〒1030013 東京都中央区日本橋人形町一丁目 2 番 7 号 人形町サンシティビル 4 階 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, 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, 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) 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, 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, 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))