

『荷役物運搬機の制御方法』特許第 6872465 号

2021年6月15日

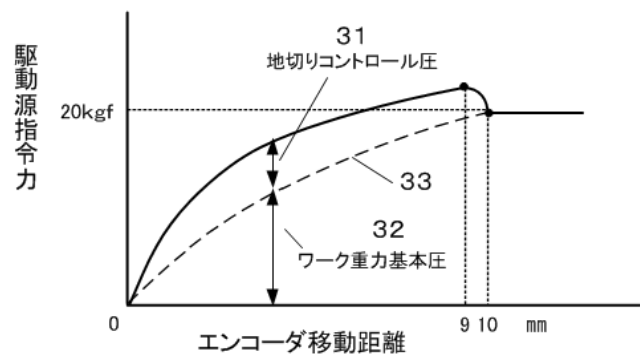
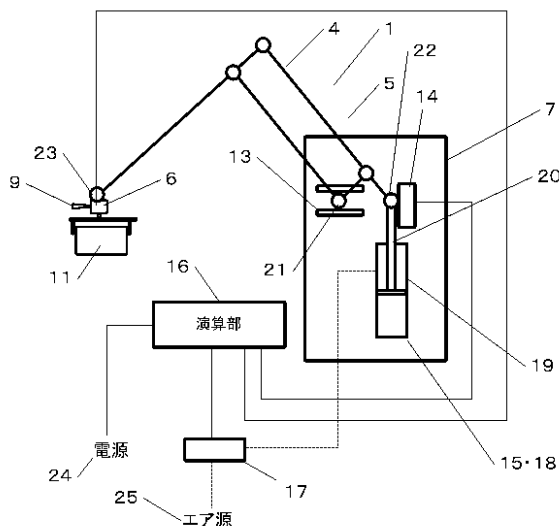
アイコクアルファ株式会社

本発明は、エアー式ラクラクハンドにおいて、荷役物の重量が不明な場合でも、スムーズな地切り（荷役物を吊り上げて地面から離すこと）を可能とする制御に関するものです。

【本発明の概要】

荷役物の把持の瞬間の力点（下図22）と地切りする瞬間の力点（下図22）の地切り予測距離を予め設定し、地切りモードでは操作部の昇降指令の操作部電気信号と力点の移動距離に応じて駆動源の出力を演算部で演算し荷役物を地切りさせようとし、演算部の演算過程では地切り予測距離に近づくにつれて操作部電気信号の制限値を下げ、地切り判定とした場合に昇降モードに移行する。

（※詳細は、[\[特許公報\]](#)でご確認ください）



[発明者：開発担当 長沼憲昌のコメント]



『この技術は、弊社ではSLB（スマート・ロード・バランス）制御と言っていますが、この特許をベースに新たな発明をして、お客様の作業改善にもっともっとお役に立ちたいと思っています』