

Title (en)

System for automatically positioning a movable object in relation to another movable object

Title (de)

Einrichtung zum automatischen Positionieren eines von zwei gegeneinander beweglichen Objekten

Title (fr)

Procédé pour positionner automatiquement un objet mobile par rapport à un autre objet mobile

Publication

EP 0822158 A1 19980204 (DE)

Application

EP 97112698 A 19970724

Priority

DE 19630187 A 19960726

Abstract (en)

The method involves surveying a destination location using at least one master measuring system e.g. a camera (5) which travels freely at least one axis, and at least one mark located at one side of a transport facility (1). The camera respectively delivers object position to a slave (10) e.g. a laser scanner. The camera is either itself an object mark for the slave or positions a corresponding object mark for the slave. The slave determines the position of the object mark and positions the load reception facility e.g. a spreader (14) with or without goods opposite the object mark set by the master. The load reception facility travels in to the required position, for the reception or the discharge of goods.

Abstract (de)

Die Erfindung betrifft eine Einrichtung zum automatischen Positionieren eines von zwei gegeneinander beweglichen Objekten, insbesondere einer Krananlage mit Lastaufnahmemittel (14) gegenüber einem die umzuschlagenden Güter (2) tragenden Transportmittel (1). Bei der erfindungsgemäßen Einrichtung erfolgt über mindestens ein in mindestens einer Achse frei verfahrbares Mastermeßsystem (4) und mindestens eine seitlich dazu am Transportmittel (1) befindliche Marke (3) die Vermessung eines Zielortes, wobei mindestens ein Master (5,6) jeweils einem Slave (10) eine Zielposition liefert, indem er selbst oder ein Teil von ihm eine Zielmarke (7) für den Slave (10) darstellt und/oder eine entsprechende Zielmarke (13) für den Slave (10) positioniert. Der Slave (10) erfaßt die Position der Zielmarke (7) und das Lastaufnahmemittel (14) wird mit oder ohne Gut (2) gegenüber der vom Master (3,6) eingestellten Zielmarke (3) positioniert, wobei über ein vom Slave (10) Lastaufnahmemittel (14) in die erforderliche Position zum Aufnehmen oder Absetzen des Gutes (2) verfahren wird. <IMAGE>

IPC 1-7

B66C 13/00; **B66C 13/46**

IPC 8 full level

B66C 13/00 (2006.01); **B66C 13/46** (2006.01)

CPC (source: EP)

B66C 13/46 (2013.01)

Citation (search report)

- [AD] DE 3606363 A1 19870903 - KRUPP GMBH [DE]
- [A] US 5142658 A 19920825 - MCMORRAN PETER D [US], et al
- [A] US 5089972 A 19920218 - NACHMAN MARCUS [US], et al
- [A] US 3891100 A 19750624 - TAMAKI MITUO, et al
- [A] GB 1557640 A 19791212 - HITACHI LTD
- [A] EP 0668237 A1 19950823 - SIEMENS AG [DE]

Cited by

CN100406371C; DE19918449C2; US7286683B2; WO2009052854A1

Designated contracting state (EPC)

BE DE FR IT NL

DOCDB simple family (publication)

DE 19630187 A1 19980129; **DE 19630187 C2 20010322**; DE 59712144 D1 20050203; EP 0822158 A1 19980204; EP 0822158 B1 20041229

DOCDB simple family (application)

DE 19630187 A 19960726; DE 59712144 T 19970724; EP 97112698 A 19970724