

# Espacenet

# Bibliographic data: JPWO2020241419 (A1) — 2021-11-18

## CONSTRUCTION MACHINERY WITH LEARNING FUNCTION

Inventor(s): 撈部 雅幸,滿沼 仁志,; 田中 繁次

Applicant(s): 川崎順工業株式会社

Classification: - International: E02F3/43; E02F9/20; G06N20/00

- cooperative: E02F3/425 (CN); E02F3/43 (EP); E02F3/437 (EP,

CN): E02F3/438 (EP): E02F9/205 (US): E02F9/22 (CN): E02F9/2228 (EP): E02F9/2235 (EP, US): E02F9/2242 (EP): E02F9/2282 (EP): E02F9/2285

(EP); E02F9/26 (CN); E02F9/262 (EP, US);

E02F9/264 (CN): E02F9/265 (EP, US): G05D1/0061 (US): G05D1/0221 (US): G06N3/049 (US): G06N3/08

(US): G09B25/02 (CN): G09B9/00 (CN):

G05D2201/0202 (US): G06N3/044 (EP): G06N3/084

(EP)

Application number:

JP20210522270 20200520

Global Dossier

Priority

JP20190097381 20190524 : JP20190097382 20190524 :

number(s): WO2020JP19977 20200520

Also CN113228139 (A) CN115467382 (A) JP7079896 (B2)

published as: US2022220709 (A1) VVQ2020241419 (A1)

Abstract not available for JPWO2020241419 (A1)

Abstract of corresponding document: US2022220709 (A1)

Construction machinery with learning function includes an operating part having a working part, a manipulating part, a work-state detecting part, an operation-state detecting part, a reaction detecting part, a learning data memory configured to store a command outputted from the manipulating part in a time series as command data, and store, in a time series as estimation basic data, work-state data, operation-state data, and reaction data, a learning module configured to execute machine learning of command data stored in the learning data memory by using estimation basic data stored in the learning data memory, and, after the machine learning, receive an input of the estimation basic data during the operation of the operating part, and output an estimated command of the command, and a hydraulic drive system configured to drive the operating part based on one of the command and the estimated command, or both





## (多)日本関格所行(JP)

# 两公表特許(A1)

# 

#### WXXXXXV/241419

₩0B	118 (8 <b>8</b>	

#### 

(Si) Int. Ci.			F-1			Fm73m (
EO2F	9/20	(2006.01)	E02F	9/20	Q	20003
GOGN	20/00	(2019.01)	GOGN	20/00		
EO2F	3/43	(2006.01)	E02F	3/43	8	

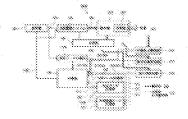
#### **御金網本 有一予用級金額本 米網本 (全()))**

20 <b>235 336 4</b> 22 <b>235</b> 336	特別2021-522270 (P2021-522270) PCT/JP2020/018977 参加2年5月20日 (2020.5.20) 特別2018-97381 (P2019-97381)	(71) <b>(33)</b> A	00000074 川崎豊工学株式会社 兵選業物戸市中央区第川崎町3丁目1番1 号
(32) <b># #</b> #	<b>★和1年5月24日</b> (2019,5,24)	COKEL	110000556
(3) <b>横光维主张第</b> 、地域又は機関			物許樂器法人 有古物許事務所
	<b>H*M</b> ()F)	72 <b>% M W</b>	<b>## ##</b>
(3)) 養光線主部数号	** <b>\$</b> \$2019-97382 (P2019-97382)		兵事养神严市中央区第川朝町3丁日1数1
000 <b>*</b> *********************************	<b>全部1年5月24日 (2019.5.24)</b>		<b>号 用阀塞工制件式会社内</b>
GS 養先權主張第一地與又は機能		722 NEWS	<b>38</b> /8 (5.3)
	日本第(37)		英 <b>维养物产</b> 市中央区象用转载 3 <b>7</b> 10 1 <b>数</b> 1
			考 用嘴蓋工業件式金柱内
		02898	新华· <b>教</b> 法
			<b>从事单种严重中央区第川线的3丁目1数</b> 1
			号 川姆雅工業株式会社内
			<b>教</b> 終英統領人

## 64) [発明の名称] 学製機能付き機能機能

## (57) [389]

学術機能信息性影響機(100)か、作業部(100)を有する動作器(103)と、操作器(104)と、作業状況検知器(112)と、動作状態検知器(113)と、反作用検知部(114)と、操作器(101)から出力される動金(201)を呼吸がであって一ク(213)として記憶するとともに、作業状況デーク(214)をそれでおり売別でデータ(213)、及び反作用デーク(214)をそれでおり売別でデータ記憶器(115)と、学問データ記憶器(115)に記憶された手金データ(214)を機械学習し、機械学習を終えた後、動作器(103)を動作の(103)を指力でク(214)を機械学習し、機械学習を終えた後、動作器(103)を動作の(1103)を指力でク(201)を表して発展である。 学習器(118)と、指令(201)の予測指令(1103)を指力する学習器(118)と、指令(201)の予測指令(1103)と表示の(1103)と、対析金(201)及び予測指令(1103)に基づいて動作器(103)を制制を含(1103)と表示の(201)を制制の(1103)を制制を含(201)及び予測指令(1103)に基づいて動作部(103)を制制でる治圧器能のステム(103)に基づいて動作部(103)を制制でる治圧器能のステム(103)と、を能える。





#### [HAMRONM]

## 

作業都を有し、前記作業器を、作業を行うよう動かす動作器と、

操作者的操作に応じた都合を出力する操作部と、

解記作業部による前記作業の批説を検知し、検知した作業状況を作業状況データとして 出力する作業状況検知器と、

お記動作器の動作状態を検加し、検知した動作状態を動作状態データとして出力する動作状態検加器と、

前記作業部の作業により前記動作部が作業対象から受ける反作用を検知し、検知した反 作用を反作用データとして出力する反作用検知部と、

前記制令を時系列で指令データとして記憶するとともに、前記作業状況データ、前記動作状態データ、及び前記反作用データを含む予測基礎データを時系列で記憶する学習データ記憶部と、

新記学習データ記憶器に記憶された前記予測基礎データを用いて前記学習データ記憶器 に記憶された前記指令データを機械学習し、機械学習を終えた後、前記動作器の動作時に 前記予測基礎データが入力され、前記指令の予測指令を出力する学習年と、

部記集会、確定予測集会、又は前記集会及び前記予測集会に基づいて前記動作器を製造する抽圧影動システムと、を備える、学習機能付き建設機械。

## [ # # # 2 ]

一部記録作器が、前記的分として、前記録作者の幾件に応じた動作的分を出力するよう構成され、

学習データ記憶器が、前記動作物のを明系列で物のデータとして記憶するとともに、前記作業状況データ、前記動作状態データ、及び前記反作用データを含む予測基礎データを 研系列で記憶するよう構成され、

前記学習部が、学習時において、前記学習データ記憶部に記憶された前記予測基礎データを用いて前記学習データ記憶部に記憶された前記指令データを機械学習し、前記機械学習を終えた後の自動制器時において、前記予測基礎データが入力され、前記予測指令である手測動作指令を出力するよう構成され、ほつ、

油圧駆動システムが、前足動作物介又は前足予制動作物介に従って前足動作器を駆動するよう構成されている。請求項目に記載の予報機能付き建設機械。

#### 

**副总数作图が限けられた本体图を個人。** 

新記反作用検知部が、前記動作部又は前記本体部の報き、加速度、及び角加速度の少なくともいずれかを含む前記反作用を検知し、検知した反作用を前記反作用データとして出 力する、請求項2に記載の学習機能付き建設機械。

#### [ | | | | | | | | | | | | |

前記動作状態検知部が、前記油圧駆動システムの作動油を加圧するボンブを駆動する駆動器の出力及び動作器の少なくともいずれかを含む駆動器の状態を検知し、検知した駆動器の状態を駆動器状態データとして出力する影動器状態検知部を含み、

- 前記動作状態データが、前記駆動器状態データを含む、消泉項2又は3に記載の学習機能付き組設機械。

#### [###5]

新記動作状態データが、新記動作物の検知部で検知された動作物のを含む、請求項2万 第4のいずれかに記載の学習機能付き銀数機械。

#### [###6]

一動作状態検知部が、前記動作部の姿勢を検知し、検知した姿勢を姿勢データとして出力 する姿勢検知部をさらに備え、

一部記動作状態データが、前記姿勢データを含む、温泉場2万至5のいずれかに記載の学習機能付き建設機械。



40

133

283

30

前記学習機能付き建設機械が、網部部を備える技能伝承建設機械であり、

前記機作部が、前記新令として、前記機作者の機作に応じた手動動作簿正指令を出力す るよう機能され、

藤紀維圧影動システムが、基本動作指令と自動動作移圧指令と前記手動動作移圧指令と に従って前記動作器を駆動するよう構成され、用つく

前記動作器によって前記作業部に基本的な動きをさせる前記基本動作指令を出力する基 \*\*\*\*

前記自動動作錄正報會に前記手動動作錄正報令を加えて動作修正報令を生成する動作修 征担令生成部と、

前記得今記修部であって、前記動作修正指令を貯る列で記憶する動作修正指令記憶無と

新起学智能生。 安徽大、

新記学習部が、前記予測基礎データ記憶部に記憶された前記予測基礎データを用いて前 記動作移正指令記憶部に記憶された前記動作移正指令を機械学習し、機械学習を終えた機 」前記動作部の動作時に前記予測基礎データが入力され、前記予測指令である前記自動動 你做正据你を出力するよう構成されている。湖東項:に記載の学習機能付き建設機械。

## [ # # # 8 ]

前記動作器が設けられた本体部を悩え。

施記反作用検知部が、前記動作部又は前記本体部の傾き、加速度、及び角和速度の少な くともいずれかを含む前記反作用を検知し、検知した反作用を前記反作用データとして出 力する、温水和7に記載の2円機能付き建設機械。

#### 

前記動作状態検知罪が、前記油圧駆動システムの作動油を加圧するポンプを駆動する駆 動薬の出力及び動作音の少なくともいずれかを含む駆動薬の状態を検知し、検知した駆動 羅の状態を駆動器状態データとして出力する駆動器状態検知部を含み、

前記動作状態データが、前記駆動薬状態データを含む、請求項7又は8に記載の学習機 施付金银双侧板。

## 

前記動作状態検知部が、前記動作部の姿勢を検知し、検知した姿勢を姿勢データとして 出力する姿勢検知部をさらに備え、

輸記動作技能データが、前記姿勢データを含む、請求項7乃至9のいずれかに記載の学 智髓能位置建设髓梯。

#### 

最高主新的价格证据分析或发展分价与工程力。

前記動作器が、前記作業器を駆動する油圧アクチュエータと、前記基本動作指令、前記 自動動作移正指令、及び前記手動動作移正指令に従って前記油圧アクチュエータの動作を 抽压制御里看制御外之。在佩文。

施記報報弁が、電磁弁である。請求項7乃至10のいずれかに記載の学習機能付金建設 **\*\*\*** \*\*\* \*\*\*

#### [%##0####**]**

## 

#### [0001]

本型明は、学習機能は含葉双機械に関する。

#### 

#### [0002]

学習機能を有する難殺機械として、例えば、特許文献主に記載された建設機械が知られ ている。この建設機械では、転狂路の報方向の重複長の目標値が学習される。

\* 00 3 3 3 3 3 3 5 5 48 **3** 



283

133

30

333

6.33

# DOCKET

# Explore Litigation Insights



Docket Alarm provides insights to develop a more informed litigation strategy and the peace of mind of knowing you're on top of things.

# **Real-Time Litigation Alerts**



Keep your litigation team up-to-date with **real-time** alerts and advanced team management tools built for the enterprise, all while greatly reducing PACER spend.

Our comprehensive service means we can handle Federal, State, and Administrative courts across the country.

# **Advanced Docket Research**



With over 230 million records, Docket Alarm's cloud-native docket research platform finds what other services can't. Coverage includes Federal, State, plus PTAB, TTAB, ITC and NLRB decisions, all in one place.

Identify arguments that have been successful in the past with full text, pinpoint searching. Link to case law cited within any court document via Fastcase.

# **Analytics At Your Fingertips**



Learn what happened the last time a particular judge, opposing counsel or company faced cases similar to yours.

Advanced out-of-the-box PTAB and TTAB analytics are always at your fingertips.

# API

Docket Alarm offers a powerful API (application programming interface) to developers that want to integrate case filings into their apps.

#### **LAW FIRMS**

Build custom dashboards for your attorneys and clients with live data direct from the court.

Automate many repetitive legal tasks like conflict checks, document management, and marketing.

#### **FINANCIAL INSTITUTIONS**

Litigation and bankruptcy checks for companies and debtors.

# **E-DISCOVERY AND LEGAL VENDORS**

Sync your system to PACER to automate legal marketing.

