



(19) REPUBLIKA HRVATSKA
DRŽAVNI ZAVOD ZA
INTELEKTUALNO VLASNIŠTVO

(10) Identifikator
dokumenta:



HR P20171606 T1

HR P20171606 T1

(12) **PRIJEVOD PATENTNIH ZAHTJEVA
EUROPSKOG PATENTA**

(51) MKP:

F41H 11/18 (2011.01)
F41H 11/16 (2011.01)
B25J 5/00 (2006.01)
F41H 7/00 (2006.01)

(46) Datum objave prijevoda patentnih zahtjeva: 26.01.2018.

(21) Broj predmeta: P20171606T

(22) Datum podnošenja zahtjeva u HR: 20.10.2017.

(86) Broj međunarodne prijave: PCT/IL2011000294
Datum podnošenja međunarodne prijave: 07.04.2011.

(96) Broj europske prijave patenta: EP 11719072.8
Datum podnošenja europske prijave patenta: 07.04.2011.

(87) Broj međunarodne objave: WO 2011128891
Datum međunarodne objave: 20.10.2011.

(97) Broj objave europske prijave patenta: EP 2558812 A1
Datum objave europske prijave patenta: 20.02.2013.

(97) Broj objave europskog patenta: EP 2558812 B1
Datum objave europskog patenta: 16.08.2017.

(31) Broj prve prijave: 323614 P (32) Datum podnošenja prve prijave: 13.04.2010. (33) Država ili organizacija podnošenja prve prijave: US

(73) Nositelj patenta:

Agritechnique Engineering Ltd, 61652 Tel Aviv, IL
Avner Opperman, 5 Barazani Street, 69121 Tel Aviv, IL
ZMP IP d.o.o., 10000 Zagreb, HR

(72) Izumitelj:

(74) Zastupnik:

(54) Naziv izuma: **RADNA PLATFORMA**

HR P20171606 T1

PATENTNI ZAHTEJEVI

1. Radna platforma (1; 100), koja ima:
 podnožje platforme (20);
 5 mehanizam za pokretanje (26), koji se može povezati s navedenim podnožjem platforme (20) i koji je, kada je tako povezan, konfiguriran za pomicanje podnožja platforme (20);
 najmanje dvije zone radnog alata (30; 130) na navedenom podnožju platforme (20), od kojih svaka ima šupljinu za prihvat u sebe odjeljka (54; 154) za prihvat radnog alata (50; 150); i
 10 najmanje jedan sklop kraka (10) koji ima prvi kraj (12), koji se može učvrstiti na navedeno podnožje platforme (20), i drugi slobodni kraj (14; 114), gdje se sklopom kraka (10) može upravljati radi pomicanja navedenog drugog slobodnog kraja (14; 114) prema najmanje jednoj od navedene najmanje dvije zone radnog alata (30; 130), sprežanja drugog slobodnog kraja (14; 114) s radnim alatom (50; 150), smještenim u navedenoj najmanje jednoj od navedene najmanje dvije zone radnog alata (30; 130), te manevriranja navedenog drugog slobodnog kraja (14; 114) s navedenim radnim alatom (50; 150), spregnutim s njime;
 15 **naznačena time** što je, u navedenoj najmanje jednoj od navedene najmanje dvije zone radnog alata (30; 130), navedeni radni alat (50; 150) smješten u navedenom odjeljku (54; 154) dostupan za navedeni najmanje jedan sklop kraka (10) kroz otvoreni gornji kraj u navedenom odjeljku (54; 154), a skriven kada se navedenu radnu platformu (1; 100) gleda s njene bočne strane.
2. Radna platforma (1; 100) u skladu s patentnim zahtjevom 1, **naznačena time** što je navedeni radni alat (50; 150) konfiguriran da odgovara oblikom i veličinom u svoj odgovarajući odjeljak (54; 154), kako bi se čvrsto osiguralo na mjestu u najmanju ruku navedeni radni alat (50; 150).
3. Radna platforma (1; 100) u skladu s bilo kojim od prethodnih patentnih zahtjeva, **naznačena time** što dodatno ima najmanje jednu upravljačku jedinicu (70), konfiguriranu za upravljanje funkcioniranjem radne platforme (1; 100) provođenjem najmanje jednog od sljedećeg:
 25 upravljanja pomicanjem navedenog podnožja platforme (20) radom s navedenim mehanizmom za pokretanje (26);
 odabira podskupa (50') radnih alata iz skupa (51) radnih alata (50; 150);
 prihvata radnih alata (50; 150) iz navedenog podskupa (50') radnih alata u njihove odgovarajuće zone radnog alata (30; 130);
 30 odabira u najmanju ruku navedenog jednog radnog alata (50; 150) iz navedenog podskupa (50') radnih alata; sprežanja navedenog drugog slobodnog kraja (14; 114) navedenog sklopa kraka (10) s u najmanju ruku navedenim jednim odabranim radnim alatom (50; 150);
 manevriranja navedenog drugog slobodnog kraja (14; 114) s u najmanju ruku navedenim jednim radnim alatom (50; 150) montiranim na njemu; i,
 35 zamjene radnog alata (50; 150) spregnutog s navedenim drugim slobodnim krajem (14; 114) drugim radnim alatom (50; 150).
4. Radna platforma (1; 100) u skladu s patentnim zahtjevom 3, **naznačena time** što je navedena upravljačka jedinica (70) dodatno konfigurirana za upravljanje funkcioniranjem radne platforme (1; 100) najmanje jednim od sljedećeg: određivanjem više aktivnosti koje radna platforma (1; 100) treba izvesti i povezivanjem svake od navedenih aktivnosti sa zadanim podskupom (50') radnih alata; odabirom zadane aktivnosti između navedenih više aktivnosti; te registriranjem svakog radnog alata (50; 150) kada je smješten u svojoj odgovarajućoj zoni radnog alata (30; 130).
5. Radna platforma (1; 100) u skladu s patentnim zahtjevom 3, kada ovisi o patentnom zahtjevu 2, **naznačena time** što se navedeni prihvat radnih alata (50; 150) iz navedenog podskupa (50') radnih alata u njihove odgovarajuće zone radnog alata (30; 130) provodi sprežanjem navedenog drugog slobodnog kraja (14; 114) s odjeljkom (54; 154) svakog radnog alata (50; 150) iz navedenog podskupa (50') i pomicanjem navedenog drugog slobodnog kraja (14; 114) s odjeljkom (54; 154) spregnutim s njime prema njegovoj odgovarajućoj zoni radnog alata (30; 130).
6. Radna platforma (1; 100) u skladu s bilo kojim od patentnih zahtjeva 3 i 4, **naznačena time** što se navedeni odabir u najmanju ruku navedenog jednog radnog alata (50; 150) iz navedenog podskupa (50') radnih alata dodatno sastoji u najmanje jednom od sljedećeg: identificiranju smještaja odgovarajuće zone radnog alata (30; 130) odabranog radnog alata (50; 150); pomicanju navedenog drugog slobodnog kraja (14; 114) prema odgovarajućoj zoni radnog alata (30; 130) odabranog radnog alata (50; 150); zabavljanju navedenog drugog slobodnog kraja (14; 114) s odabranim radnim alatom (50; 150); te vađenju tog odabranog radnog alata (50; 150) iz njegove odgovarajuće zone radnog alata (30; 130).
7. Radna platforma (1; 100) u skladu s bilo kojim od prethodnih patentnih zahtjeva, **naznačena time** što dodatno ima nosač alata (80), povezan s navedenim podnožjem platforme (20) i konfiguriran za prihvat u najmanju ruku navedenog jednog radnog alata (50; 150) u odgovarajućim zonama radnog alata (31).
8. Radna platforma (1; 100) u skladu s bilo kojim od prethodnih patentnih zahtjeva, **naznačena time** što je u najmanju ruku navedena jedna zona radnog alata (30; 130) konfigurirana da u sebe spremi svoj odgovarajući radni alat (50; 150), kako bi se sprječilo njegovu vidljivu izloženost okolišu.
9. Radna platforma (1; 100) u skladu s bilo kojim od prethodnih patentnih zahtjeva, **naznačena time** što najmanje jedan radni alat (50; 150) ima memorijsku jedinicu, prilagođenu za spremanje više karakteristika povezanih sa

svojim odgovarajućim radnim alatom (50; 150), gdje se navedenih više karakteristika bira iz skupine koju čine: identifikacijski broj navedenog radnog alata (50; 150), težina navedenog radnog alata (50; 150), identifikacijski broj odgovarajućeg odjeljka (54; 154) radnog alata (50; 150), prostorni smještaj radnog alata (50; 150) na podnožju platforme (20), identifikacijski broj odgovarajuće zone radnog alata (30; 130) radnog alata (50; 150), broj ukupnih sati aktivnosti radnog alata (50; 150), tip radnog alata (30; 130), aktivnosti za čiju provedbu je konfiguriran navedeni radni alat (50; 150), radnja za čiju provedbu je konfiguriran navedeni radni alat (50; 150), trenutni smještaj radnog alata (50; 150), te bilo koja njihova kombinacija.

10. Radna platforma (1; 100) u skladu s bilo kojim od prethodnih patentnih zahtjeva, kada ovisi o patentnom zahtjevu 5, **naznačena time** što navedena upravljačka jedinica (70) ima memorijsku jedinicu (230), prilagođenu za spremanje više karakteristika povezanih s najmanje jednim radnim alatom (50; 150), u najmanju ruku navedenim jednim sklopom kraka (10) i najmanje jednom zonom radnog alata (30; 130), gdje se navedenih više karakteristika bira iz skupine koju čine: identifikacijski broj svakog radnog alata (50; 150), identifikacijski broj svake zone radnog alata (30; 130), identifikacijski broj svakog sklopa kraka (10), težina svakog radnog alata (50; 150), identifikacijski broj odgovarajućeg odjeljka (54; 154) svakog radnog alata (50; 150), prostorni smještaj radnog alata (50; 150) na podnožju platforme (20), identifikacijski broj odgovarajuće zone radnog alata (30; 130) svakog radnog alata (50; 150), broj ukupnih sati aktivnosti svakog radnog alata (50; 150), broj sati najveće aktivnosti svakog radnog alata (50; 150), tip svakog radnog alata (50; 150), aktivnosti za čiju provedbu je konfiguriran navedeni radni alat (50; 150), radnja za čiju provedbu je konfiguriran navedeni radni alat (50; 150), trenutni smještaj svakog radnog alata (50; 150), trenutni smještaj drugog slobodnog kraja (14; 114) svakog sklopa kraka (10), najveća nosivost svakog sklopa kraka (10), zauzetost svakog sklopa kraka (10), zauzetost svake zone radnog alata (30; 130), trenutni radni alat (50; 150) spregnut sa sklopom kraka (10), trenutni smještaj odjeljka (54; 154), te bilo koja njihova kombinacija.

11. Postupak rada s radnom platformom (1; 100), koji se sastoji u:
- osiguravanju radne platforme (1; 100), koja ima: podnožje platforme (20); mehanizam za pokretanje (26), koji se može povezati s navedenim podnožjem platforme (20) i koji je, kada je tako povezan, konfiguriran za pomicanje podnožja platforme (20); najmanje dvije zone radnog alata (30; 130) na navedenom podnožju platforme (20), od kojih svaka ima šupljinu za prihvatanje u sebe odjeljka (54; 154) za prihvatanje radnog alata (50; 150); i najmanje jedan sklop kraka (10) koji ima prvi kraj (12), koji se može učvrstiti na navedeno podnožje platforme, i drugi slobodni kraj (14; 114);
- 30 pomicanju navedenog drugog slobodnog kraja (14; 114) navedenog sklopa kraka (10) prema jednoj od navedene najmanje dvije zone radnog alata (30; 130);
- sprezanju drugog slobodnog kraja (14; 114) s radnim alatom (50; 150), smještenim u navedenoj najmanje jednoj od navedene najmanje dvije zone radnog alata (30; 130); i,
- 35 manevriranju navedenog drugog slobodnog kraja (14; 114) s navedenim radnim alatom (50; 150), spregnutim s njime;
- naznačen time** što je u navedenoj najmanje jednoj od navedene najmanje dvije zone radnog alata (30; 130), navedeni radni alat (50; 150) smješten u navedenom odjeljku (54; 154) dostupan za navedeni najmanje jedan sklop kraka (10) kroz otvoreni gornji kraj u navedenom odjeljku (54; 154), a skriven kada se navedenu radnu platformu (1; 100) gleda s njene bočne strane.

- 40 12. Postupak u skladu s patentnim zahtjevom 11, **naznačen time** što dodatno uključuje korake osiguravanja da navedena radna platforma (1; 100) ima najmanje jednu upravljačku jedinicu (70), te upravljanja funkcioniranjem radne platforme (1; 100) provođenjem najmanje jednog od sljedećeg:
- upravljanja pomicanjem navedenog podnožja platforme (20) radom s navedenim mehanizmom za pokretanje (26);
- 45 odabira podskupa (50') radnih alata iz skupa (51) radnih alata (50; 150);
- prihvata radnih alata (50; 150) iz navedenog podskupa (50') radnih alata u njihove odgovarajuće zone radnog alata (30; 130);
- odabira u najmanju ruku navedenog jednog radnog alata (50; 150) iz navedenog podskupa (50') radnih alata;
- 50 sprezanja u najmanju ruku navedenog jednog odabranog radnog alata (50; 150) s navedenim drugim slobodnim krajem (14; 114);
- manevriranja navedenog drugog slobodnog kraja (14; 114) s u najmanju ruku navedenim jednim radnim alatom (50; 150) montiranim na njemu; i,
- zamjene radnog alata (50; 150) spregnutog s navedenim drugim slobodnim krajem (14; 114) drugim radnim alatom (50; 150).