

(43) 国際公開日
2015 年 4 月 2 日(02.04.2015)



(10) 国際公開番号

WO 2015/046590 A1

- | | |
|--|--|
| <p>(51) 国際特許分類:
E21C 41/16 (2006.01)</p> | <p>(74) 代理人: 酒井 宏明(SAKAI, Hiroaki); 〒1006020 東京都千代田区霞が関三丁目2番5号 霞が関ビルディング 酒井国際特許事務所 Tokyo (JP).</p> |
| <p>(21) 国際出願番号: PCT/JP2014/076158</p> | |
| <p>(22) 国際出願日: 2014 年 9 月 30 日(30.09.2014)</p> | |
| <p>(25) 国際出願の言語: 日本語</p> | <p>(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, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, 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, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.</p> |
| <p>(26) 国際公開の言語: 日本語</p> | |
| <p>(30) 優先権データ:
特願 2013-205959 2013 年 9 月 30 日(30.09.2013) JP</p> | |
| <p>(71) 出願人: 株式会社小松製作所(KOMATSU LTD.) [JP/JP]; 〒1078414 東京都港区赤坂2-3-6 Tokyo (JP).</p> | |
| <p>(72) 発明者: 植竹 正明(UETAKE, Masaaki); 〒1078414 東京都港区赤坂2-3-6 株式会社小松製作所内 Tokyo (JP). 児玉 祐一(KODAMA, Yuichi); 〒1078414 東京都港区赤坂2-3-6 株式会社小松製作所内 Tokyo (JP). 川合 一成(KAWAI, Kazunari); 〒1078414 東京都港区赤坂2-3-6 株式会社小松製作所内 Tokyo (JP). 寺田 紳一(TERADA, Shinichi); 〒1078414 東京都港区赤坂2-3-6 株式会社小松製作所内 Tokyo (JP).</p> | <p>(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).</p> |

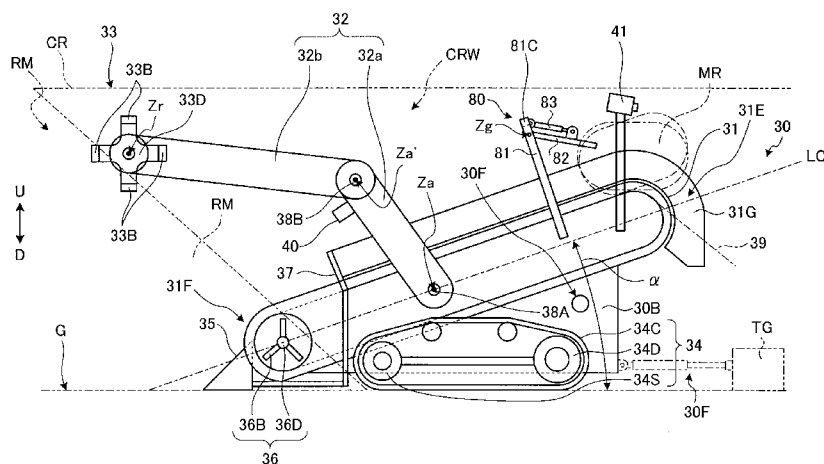
添付公開書類:

— 國際調查報告（條約第 21 条(3)）

[続葉有]

(54) Title: LOADING MACHINE

(54) 発明の名称：積込機械



(57) Abstract: The present invention addresses the problem of improving productivity in underground mining. This loading machine includes: a transport device which loads ore from ground containing ore formed in a mining location established below a vein, transports the ore away from said ground, and discharges the ore; a penetrating member which is provided on the loading side of the transport device and penetrates the ground; and a travel device which causes a vehicle body, to which the transport device and penetrating member are mounted, to travel, and causes the penetrating member to penetrate the ground while operating the transport device.

(57) 要約: 坑内採掘において、生産性を向上させることを課題とする。積込機械は、鉱脈の下方に設置された採掘場所に形成された鉱石の地山から前記鉱石を積み込んで、前記地山から離れる方向に搬送して排出する搬送装置と、前記搬送装置の積込側に設けられて、前記地山に貫入する貫入部材と、前記搬送装置及び前記貫入部材が取り付けられた車体を走行させ、かつ前記搬送装置を動作させながら前記地山に前記貫入部材を貫入させる走行装置と、を含む。

WO 2015/046590 A1



-
- 請求の範囲の補正の期限前の公開であり、補正を受理した際には再公開される。（規則48.2(h))

明 細 書

発明の名称： 積込機械

技術分野

[0001] 本発明は、坑内採掘に用いられる作業機械である積込機械に関する。

背景技術

[0002] 鉱山における採掘方法として、地表から採掘する露天採掘と、地下から採掘する坑内採掘とが知られている。環境に対する負荷の低減及び鉱石の存在部位の深部化等により、近年においては、坑内採掘が採用されるケースが増えている。例えば、特許文献1には、鉱石をバケットで掘削する車両が坑道内に進入して鉱石を掘削した後、掘削した鉱石をバケットに保持した状態で坑道を移動する作業機械が記載されている。

先行技術文献

特許文献

[0003] 特許文献1：米国特許第7899599号明細書

発明の概要

発明が解決しようとする課題

[0004] 一般に、鉱山においては、生産性を高くすることが要求される。これは、坑内採掘においても同様である。特許文献1に記載された技術は、鉱石を掘削する車両が鉱石を保持した状態で鉱石を運搬しているため、生産性を十分向上させることができない。

[0005] 本発明は、坑内採掘において、生産性を向上させることを目的とする。

課題を解決するための手段

[0006] 本発明は、鉱体の内部に設置された採掘場所に形成された鉱石の地山から前記鉱石を積み込んで、前記地山から離れる方向に搬送して排出する搬送装置と、前記搬送装置の積込側に設けられて、前記地山に貫入する貫入部材と、前記搬送装置及び前記貫入部材が取り付けられた車体を走行させ、かつ前記搬送装置を動作させながら前記地山に前記貫入部材を貫入させる走行装置

と、を含む、積込機械である。

[0007] 前記貫入部材は、錐体の形状をした部材であり、前記部材の頂部が前記地山に貫入することが好ましい。

[0008] 前記貫入部材は、前記地山に貫入する第1の板状部材と、前記第1の板状部材の板面と交差して前記第1の板状部材に取り付けられ、かつ前記搬送装置の積込側に設けられる第2の板状部材と、を含むことが好ましい。

[0009] 前記搬送装置の搬送方向と直交する方向における両側には、回転体が設けられ、前記回転体は、前記貫入部材が前記地山に貫入するときに回転することが好ましい。

[0010] 前記搬送装置に前記鉱石が積み込まれる部分と、前記搬送装置から前記鉱石が排出される部分との間には、前記鉱石の排出と排出の停止とを切り替える切替機構が設けられることが好ましい。

[0011] 前記車体は、前記車体の外側に向かって伸びて、前記採掘場所につながる坑道の壁面に押し付けられる固定装置を有することが好ましい。

[0012] 前記貫入部材は、前記車体の上下方向、幅方向、前後方向及び前後方向軸と平行な軸線周りにおける回転方向の少なくとも1方向に往復運動することが好ましい。

[0013] 本発明は、鉱体の内部に設置された採掘場所に形成された鉱石の地山から前記鉱石を積み込んで、前記地山から離れる方向に搬送して排出する搬送装置と、前記搬送装置の積込側に設けられて、前記地山に貫入する貫入部材と、前記搬送装置及び前記貫入部材が取り付けられた車体を走行させ、かつ前記搬送装置を動作させながら前記地山に前記貫入部材を貫入させる走行装置と、前記搬送装置の搬送方向と直交する方向における両側に設けられる回転体と、を含み、前記貫入部材が前記地山に貫入する場合には、前記搬送装置が前記鉱石の搬送方向と同一の方向に動作し、前記回転体は、前記貫入部材が前記地山に貫入するときには、前記車体を地面に押し付ける方向に回転する、積込機械である。

発明の効果

[0014] 本発明は、坑内採掘において、生産性を向上させることができる。

図面の簡単な説明

[0015] [図1]図 1 は、本実施形態に係る運搬機械及び積込機械が稼働する現場の一例を示す模式図である。

[図2]図 2 は、坑内の一例及び鉱山の管理システムを示す模式図である。

[図3]図 3 は、図 2 の一部を拡大した図である。

[図4]図 4 は、積込機械による地山の鉱石の掘削及び運搬機械への鉱石の積込を示す図である。

[図5]図 5 は、積込機械による地山の鉱石の掘削及び運搬機械への鉱石の積込を示す図である。

[図6]図 6 は、鉱山の管理システムが備える管理装置の機能ブロック図の一例である。

[図7]図 7 は、本実施形態に係る運搬機械の斜視図である。

[図8]図 8 は、本実施形態に係る運搬機械の側面図である。

[図9]図 9 は、本実施形態に係る運搬機械が備えるベッセルの支持構造を示す図である。

[図10]図 10 は、本実施形態に係る運搬機械の上面図である。

[図11]図 11 は、本実施形態に係る運搬機械がベッセルを傾斜させた状態を示す図である。

[図12]図 12 は、運搬機械が備える制御装置を示すブロック図の一例である。

[図13]図 13 は、本実施形態に係る積込機械の側面図である。

[図14]図 14 は、本実施形態に係る積込機械の上面図である。

[図15]図 15 は、本実施形態に係る積込機械の正面図である。

[図16]図 16 は、本実施形態に係る積込機械が備える回転ローラーを示す斜視図である。

[図17]図 17 は、本実施形態に係る積込機械が備える貫入部材を示す斜視図である。

[図18-1]図18-1は、変形例に係る貫入部材を示す斜視図である。

[図18-2]図18-2は、変形例に係る貫入部材を示す斜視図である。

[図19]図19は、本実施形態に係る積込機械が走行するときの姿勢を示す図である。

[図20]図20は、本実施形態に係る積込機械が備える制御装置を示すブロック図の一例である。

[図21]図21は、積込機械がドロポイントに進入し、鉱石を掘削した後、他のドロポイントに向かう一連の動作を説明するための図である。

[図22]図22は、積込機械がドロポイントに進入し、鉱石を掘削した後、他のドロポイントに向かう一連の動作を説明するための図である。

[図23]図23は、積込機械がドロポイントに進入し、鉱石を掘削した後、他のドロポイントに向かう一連の動作を説明するための図である。

[図24]図24は、積込機械がドロポイントに進入し、鉱石を掘削した後、他のドロポイントに向かう一連の動作を説明するための図である。

[図25]図25は、積込機械がドロポイントに進入し、鉱石を掘削した後、他のドロポイントに向かう一連の動作を説明するための図である。

[図26]図26は、積込機械がドロポイントに進入し、鉱石を掘削した後、他のドロポイントに向かう一連の動作を説明するための図である。

[図27]図27は、積込機械がドロポイントに進入し、鉱石を掘削した後、他のドロポイントに向かう一連の動作を説明するための図である。

[図28]図28は、積込機械がドロポイントに進入し、鉱石を掘削した後、他のドロポイントに向かう一連の動作を説明するための図である。

[図29]図29は、積込機械の掘削時の制御を説明するための図である。

[図30]図30は、第1変形例に係る積込機械及び掻き込み装置を示す側面図である。

[図31]図31は、第1変形例に係る積込機械及び掻き込み装置を示す平面図である。

[図32]図32は、第2変形例に係る積込機械及び掻き込み装置を示す平面図

である。

[図33]図 3 3 は、第 2 変形例に係る積込機械及び掻き込み装置を示す側面図である。

[図34]図 3 4 は、回転ローラーの変形例を示す図である。

[図35]図 3 5 は、第 3 変形例に係る積込機械及び掻き込み装置を示す平面図である。

[図36]図 3 6 は、第 3 変形例に係る積込機械及び掻き込み装置を示す側面図である。

発明を実施するための形態

[0016] 本発明を実施するための形態（実施形態）について、図面を参照しつつ詳細に説明する。以下においては、所定面内の一方向を X 軸方向、所定面内において X 軸方向と直交する方向を Y 軸方向、X 軸方向及び Y 軸方向のそれぞれと直交する方向を Z 軸方向として、各部の位置関係を説明する。また、重力の作用方向を下方、重力の作用方向とは反対方向を上方という。鉱山の生産性は、単位時間あたりの採掘量（ t/h ）と単位時間量あたりのコスト（ $\$/h$ ）との両方を含む。鉱山の生産性は、式（1）に示すように、両者の商を指標とすることができる。式（1）中の $\$/t$ は生産性を表す指標、 t は採掘量、 h は時間、 $\$$ はコストである。式（1）で表される指標 $\$/t$ が小さいほど、鉱山の生産性は高いことになる。

$$\$/t = (\$/h) / (t/h) \cdots (1)$$

[0017] <採掘現場の概要>

図 1 は、本実施形態に係る運搬機械 10 及び積込機械 30 が稼働する現場の一例を示す模式図である。運搬機械 10 及び積込機械 30 は、地下から鉱石を採掘する坑内採掘に使用される。運搬機械 10 は、坑道 R において積荷を運搬する作業機械の一種であり、積込機械 30 は、運搬機械 10 に積荷を積み込む作業機械の一種である。本実施形態においては、ブロックケービング工法により鉱石が採掘される。

[0018] ブロックケービング工法とは、鉱山 M の鉱体（鉱脈）MG に鉱石 MR の採

掘場所（以下、適宜ドロポイントという）DPと、採掘された鉱石を搬送するための坑道Rとを設置し、そのドロポイントDPの上部をアンダーカットして発破し、鉱石MRを自然崩落させることによって、そのドロポイントDPから鉱石MRを採掘する工法をいう。ドロポイントDPは、鉱体MGの内部又は鉱体MGの下方Dに設置される。ブロックケービング工法は、岩盤又は鉱体の下部をアンダーカットすると、脆弱な岩が自然崩壊を始める性質を利用した工法である。鉱体MGの内部又は下方Dから鉱石MRが採掘されると、崩落が上部まで伝播する。このため、ブロックケービング工法を用いると、鉱体MGの鉱石MRを効率よく採掘することができる。ブロックケービング工法において、通常、ドロポイントDPは複数設けられる。

[0019] 本実施形態においては、地上に管理装置3が配置される。管理装置3は、地上又は坑内の管理施設内に設置される。このように、管理装置3は、原則として移動を考慮していないものである。管理装置3は、採掘現場を管理する。管理装置3は、無線通信装置4及びアンテナ4Aを備える通信システムを介して、運搬機械10及び積込機械30を含む坑内の作業機械と通信可能である。本実施形態において、運搬機械10及び積込機械30は、無人で稼働する作業機械であるが、オペレーターの操作により稼働する有人の作業機械であってもよい。

[0020] <坑内M1について>

図2は、坑内M1の一例及び鉱山の管理システムを示す模式図である。図3は、図2の一部を拡大した図である。これらの図に示すように、鉱脈MGの下方Dに設置された坑道Rは、第1坑道DRと、第2坑道CRとを含む。坑道Rは、例えば、鉱体MGの内部又は鉱体MGの下方Dに設置される。本実施形態において、坑内M1には、第1坑道DR及び第2坑道CRは、それぞれ複数存在する。第2坑道CRは、それぞれのドロポイントDPと第1坑道DRとを接続する。積込機械30は、第2坑道CRを通してドロポイントDPに接近することができる。本実施形態において、坑道Rは第3坑道TRを含む。本実施形態において、複数（この例では2本）の第3坑道TR

が、複数の第1坑道DRと接続されている。以下において、第1坑道DRを適宜ドリフトDRといい、第2坑道CRを適宜クロスカットCRといい、第3坑道TRを適宜外周路TRという。

[0021] 図2に示すように、坑内MIには、2本の外周路TRが設置されている。それぞれの外周路TRは、クロスカットCRのようにドローポイントDPによって分断されていない。1本の外周路TRは、複数のドリフトDRのそれぞれの一端部を接続し、もう1本の外周路TRは、複数のドリフトDRのそれぞれの他端部を接続する。このように、すべてのドリフトDRは、2本の外周路TRと接続されている。本実施形態においては、運搬機械10及び積込機械30は、いずれのドリフトDRであっても一方の外周路TRから進入することができる。図3に示す例において、運搬機械10及び積込機械30は、ドリフトDR内を矢印FCの方向に進行する。

[0022] 図2及び図3に示すように、運搬機械10に対する積込機械30による積込作業が行われる積込位置LPは、クロスカットCR又はその近傍に定められる。ドローポイントDP及び積込位置LPを含む領域を、積込場所LA、と称してもよい。

[0023] 図2に示すように、坑内MIには、運搬機械10によって運搬された積荷としての鉱石MRが排出される排土場所（オアパス）DPが設けられる。運搬機械10は、ドローポイントDP近傍の積込場所LAにおいて積込機械30により積荷としての鉱石MRを積み込まれた後、ドリフトDRを走行して、オアパスOPまで移動する。運搬機械10は、到着したオアパスOPに積荷としての鉱石MRを排出する。

[0024] 本実施形態において、図2及び図3に示す運搬機械10は、走行用の電動機と、この電動機に電力を供給する蓄電器とを有する。外周路TRには、空間SPが接続されている。外周路TRと接続する空間SPには、運搬機械10に搭載された蓄電器を交換する蓄電器交換装置EXが設置される。蓄電器交換装置EXは、蓄電器14を充電する機能も有している。

[0025] 以下の説明においては、便宜上、運搬機械10が走行する坑道Rの路面と

XY平面とが実質的に平行であることとする。なお、実際には、坑道Rの路面は、凹凸を有していたり、上り坂及び下り坂を有していたりする場合が多い。

[0026] 図2に示す鉱山の管理システム1は、管理装置3と、無線通信用のアンテナ4Aとを含む。管理装置3は、例えば、坑内M1で稼働する運搬機械10及び積込機械30の運行を管理する。運行の管理には、運搬機械10及び積込機械30の配車、運搬機械10及び積込機械30の稼働状態に関する情報（以下、適宜稼働情報という）の収集及びその管理等が含まれる。稼働情報は、例えば、運搬機械10及び積込機械30の稼働時間、走行距離、蓄電器の残量、異常の有無、異常の箇所、積載量等が含まれる。稼働情報は、主として運搬機械10及び積込機械30の運転評価、予防保全及び異常診断等に用いられる。したがって、稼働情報は、鉱山Mの生産性向上又は鉱山Mのオペレーションの改善といったニーズに応えるために有用である。

[0027] 管理装置3は、後述するように通信装置を備えている。アンテナ4Aを備えた無線通信装置4は、この通信装置と接続されている。管理装置3は、例えば、通信装置、無線通信装置4及びアンテナ4Aを介して、坑内M1で稼働する運搬機械10及び積込機械30との間で情報をやり取りする。鉱山の管理システム1が備える管理装置3は、前述したように運搬機械10及び積込機械30の運行を管理する。

[0028] 本実施形態において、積込機械30は、走行用の電動機によって走行し、電動機によって掻き込み装置を駆動して鉱石MRを掘削する。図3に示すように、これらの電動機に積込機械30の外部から電力を供給する給電ケーブル5が坑内M1の坑道Rに設けられている。積込機械30は、例えば、積込場所LAに設けられた電力供給装置としての給電用のコネクタ6及び積込機械30からの電力ケーブル7を介して、給電ケーブル5からの電力の供給を受ける。前述した電力供給装置は、ドリフトDR又はクロスカットCRのいずれか一方に設けられていればよい。本実施形態において、積込機械30は、外部から供給される電力によって走行及び掘削の少なくとも一方を行って

もよい。また、積込機械30は、蓄電器を搭載し、この蓄電器から電力の供給を受けて走行及び掘削の少なくとも一方を行ってもよい。また、積込機械30は、蓄電器を搭載し、この蓄電器から電力の供給を受けて走行及び掘削の少なくとも一方を行ってもよい。すなわち、積込機械30は、外部から供給される電力及び蓄電器から供給される電力の少なくとも一方によって、走行及び掘削の少なくとも一方を行う。例えば、積込機械30は、外部から供給される電力によって掘削を行い、蓄電器から供給される電力によって走行することができる。また、積込機械30は、クロスカットCR内を走行する場合は、外部から供給される電力により走行してもよい。本実施形態において、積込機械30は、電動機によって油圧ポンプを駆動して油圧を発生させ、この油圧によって油圧モータを駆動することにより、鉱石MRを掘削してもよい。また、積込機械30は、蓄電器を備え、この蓄電器から供給される電力により走行し、掘削してもよい。

[0029] 給電ケーブル5と積込機械30からの電力ケーブル7との接続は、コネクタ6に限定されるものではない。例えば、坑道R側に設けられ、かつ給電ケーブル5と接続された電極と、積込機械30側からの電力ケーブル7に接続された電極とを電力供給装置として用い、両方の電極を接触させて、給電ケーブル5から積込機械30に電力を供給してもよい。このようにすると、両方の電極の位置決め精度が低くても両者を接触させて電力を積込機械30に供給することができる。本実施形態では、積込機械30は電力で動作するものとしたが、このようなものには限定されない。積込機械30は、例えば、内燃機関によって走行したり鉱石MRを掘削したりするものであってもよい。この場合、積込機械30は、内燃機関によって油圧ポンプを駆動し、油圧ポンプから吐出される作動油によって、例えば、油圧モータ又は油圧シリンダ等を駆動することにより走行したり、鉱石MRを掘削したりしてもよい。

[0030] <鉱石MRの掘削及び運搬>

図4及び図5は、積込機械30による地山RMの鉱石MRの掘削及び運搬機械10への鉱石MRの積込を示す図である。積込場所LAは、ドロボーイ

ントDPに鉱石MRの地山RMが形成される。図4及び図5に示すように、積込機械30は、積込場所LAのクロスカットCR内に設置されて、先端部が鉱石MRの地山RMに貫入してこれを掘削する。積込機械30は、掘削した鉱石MRを、地山RMとは反対側であって、ドリフトDR内に待機している運搬機械10に積載する。ドリフトDR内には、積込機械30に電力を供給する給電ケーブル5が設けられている。

[0031] 図4及び図5に示すように、積込機械30は、車体30BDと、搬送装置としてのフィーダー31と、掘削装置としての回転ローラー33と、回転ローラー33を支持する支持機構32と、走行装置34とを含む。回転ローラー33と支持機構32とは、鉱石MRを掘削してフィーダー31に送り込む掻き込み装置として機能する。

[0032] 支持機構32は、車体30BDに対して、起伏方向に揺動可能に設けられている。起伏方向は、車体30BDの上下方向である。支持機構32は、車体30BDに取り付けられる第1部材としてのブーム32aと、これに連結されて揺動し、かつ回転ローラー33を回転可能に支持する第2部材としてのアーム32bとを有する。積込機械30の車体30BDは、鉱石MRの地山RMに貫入する貫入部材35と、回転体36と、岩石ガード37とを備える。貫入部材35は、鉱石MRの掘削時に地山RMに貫入する。回転体36は、積込機械30の貫入部材35が地山RMに貫入するときに回転して、貫入を補助する。

[0033] 運搬機械10は、車体10Bと、ベッセル11とを含む。ベッセル11は、車体10Bに搭載される。ベッセル11は、鉱石MRを積荷として積載する。本実施形態において、ベッセル11は、図4及び図5に示すように、車体10Bの幅方向W、すなわち車軸と平行な方向に移動する。ベッセル11は、運搬機械10の走行時には車体10Bの幅方向中央に設置される。また、ベッセル11は、鉱石MRの積載時において、車体10Bの幅方向外側に移動する。その結果、運搬機械10は、ベッセル11を積込機械30のフィーダー31の下方Dに接近させることができるので、フィーダー31によっ

て搬送された鉱石MRがベッセル11外に落下する可能性を低減し、鉱石MRをベッセル11内に確実に落下させることができる。

[0034] 本実施形態では、図4及び図5に示すように、積込機械30は鉱石MRの掘削及び掘削した鉱石MRを運搬機械10に搬送しこれに積載する。運搬機械10は、積載された鉱石MRを、図2に示すオアパスOPまで搬送し、ここに排出する。このとき、積込機械30は、運搬機械10が走行する空間をドリフトDR内に残した状態でクロスカットCRに留まって、ドロポイントDPで鉱石MRを掘削する。そして、積込機械30は、掘削した鉱石MRをドロポイントDPから離れる方向に搬送して、運搬機械10に積み込む。積込機械30は、掘削した鉱石MRを積載した状態では移動しない。運搬機械10は、ドロポイントDPで採掘された鉱石MRを積載し、ドリフトDRを走行して図2に示すオアパスOPまで運搬する。

[0035] このように、本実施形態において、鉱山の管理システム1は、積込機械30には鉱石MRの掘削及び積込のみを行わせ、運搬機械10には鉱石MRの運搬のみを行わせるようにして、両者の機能を分離している。このため、積込機械30は掘削作業及び搬送作業に専念でき、運搬機械10は運搬作業に専念できる。すなわち、積込機械30は鉱石MRを運搬する機能を有していてもよく、運搬機械10は鉱石MRの掘削及び搬送する機能を有していてもよい。積込機械30は、掘削及び搬送の機能に特化でき、運搬機械10は鉱石MRの運搬の機能に特化できるので、それぞれの機能を最大限発揮させることができる。結果として、鉱山の管理システム1は、鉱山Mの生産性を向上させることができる。

[0036] <鉱山の管理システム1の管理装置3>

図6は、鉱山の管理システム1が備える管理装置3の機能ブロック図の一例である。管理装置3は、処理装置3Cと、記憶装置3Mと、入出力部(I/O)3IOとを含む。さらに、管理装置3は、入出力部3IOに、出力装置としての表示装置8と、入力装置9と、通信装置3Rとが接続されている。管理装置3は、例えば、コンピュータである。処理装置3Cは、例えば、

CPU (Central Processing Unit) である。記憶装置 3 M は、例えば、RAM (Random Access Memory)、ROM (Read Only Memory)、フラッシュメモリ若しくはハードディスクドライブ等又はこれらを組み合わせたものである。入出力部 3 I/O は、処理装置 3 C と、処理装置 3 C の外部に接続する表示装置 8、入力装置 9 及び通信装置 3 R との情報の入出力（インターフェース）に用いられる。

[0037] 処理装置 3 C は、運搬機械 1 O 及び積込機械 3 O の配車並びにこれらの稼働情報の収集等といった管理装置 3 の処理を実行する。配車及び稼働情報の収集等の処理は、処理装置 3 C がそれぞれに対応するコンピュータプログラムを記憶装置 3 M から読み込んで実行することにより実現される。

[0038] 記憶装置 3 M は、処理装置 3 C に各種の処理を実行させるための各種のコンピュータプログラムを記憶している。本実施形態において、記憶装置 3 M が記憶しているコンピュータプログラムは、例えば、運搬機械 1 O 及び積込機械 3 O の配車をするためのコンピュータプログラム、運搬機械 1 O 及び積込機械 3 O の稼働情報を収集するためのコンピュータプログラム、稼働情報等に基づいて各種解析を実現するコンピュータプログラム等である。

[0039] 表示装置 8 は、例えば、液晶ディスプレイ等であり、運搬機械 1 O 及び積込機械 3 O の配車をしたり、稼働情報を収集したりする際に必要な情報を表示する。入力装置 9 は、例えば、キーボード、タッチパネル又はマウス等であり、運搬機械 1 O 及び積込機械 3 O の配車をしたり、これらの稼働情報を収集したりする際に必要な情報を入力する。通信装置 3 R は、アンテナ 4 A を備えた無線通信装置 4 と接続されている。前述したように、無線通信装置 4 及びアンテナ 4 A は坑内 M I に設置される。通信装置 3 R と無線通信装置 4 とは有線で接続される。通信装置 3 R と坑内 M I の運搬機械 1 O 及び積込機械 3 O とは、例えば、無線 LAN (Local Area Network) によって通信することができる。次に、運搬機械 1 O について、より詳細に説明する。

[0040] <運搬機械 1 O>

図 7 は、本実施形態に係る運搬機械 1 O の斜視図である。図 8 は、本実施

形態に係る運搬機械 10 の側面図である。運搬機械 10 は、車体 10 B と、ベッセル 11 と、車輪 12 A、12 B とを含む。さらに、運搬機械 10 は、蓄電器としての蓄電器 14 と、アンテナ 15 と、撮像装置 16 A、16 B と、非接触センサ 17 A、17 B とを有している。車輪 12 A、12 B は、車体 10 B の前後にそれぞれ取り付けられる。本実施形態において、車輪 12 A、12 B は、図 8 に示す、車体 10 B 内に搭載された電動機 13 A、13 B によって駆動される。このように、運搬機械 10 は、すべての車輪 12 A、12 B が駆動輪となる。また、本実施形態において、車輪 12 A、12 B は、それぞれ操舵輪となる。本実施形態において、車輪 12 A、12 B は、例えば、ソリッドタイヤである。このようにすることで、車輪 12 A、12 B が小径となるので、運搬機械 10 の高さが抑制される。運搬機械 10 は、車輪 12 A から車輪 12 B の方向及び車輪 12 B から車輪 12 A の方向のいずれにも走行することができる。車輪 12 A、12 B は、ソリッドタイヤに限定されるものではなく、例えば、空気入りタイヤ等であってもよい。また、車輪 12 A、12 B のうち、一方のみが駆動輪であってもよい。

[0041] ベッセル 11 は、車体 10 B の上方に搭載されて、車体 10 B に支持される。車体 10 B には、電動機 13 A、13 B に電力を供給するための蓄電器 14 が搭載される。本実施形態において、蓄電器 14 の外形は、直方体状である。蓄電器 14 は、車体 10 B の前後にそれぞれ 1 個ずつ搭載される。このようにすることで、運搬機械 10 は、前後の質量のバランスが均等に近くなるので、安定して走行することができる。蓄電器 14 は、車体 10 B に対して着脱可能に搭載される。蓄電器 14 から供給される電力によって、運搬機械 10 が有する電動機 13 A、13 B 及び電子機器が作動する。本実施形態においては、運搬機械 10 は電動としているが、内燃機関が動力源であってもよい。

[0042] 車体 10 B には、アンテナ 15 と、撮像装置 16 A、16 B と、非接触センサ 17 A、17 B とが取り付けられる。アンテナ 15 は、図 6 に示すアンテナ 4 A 及び通信装置 3 R を介して、管理装置 3 と無線通信する。撮像装置

16A、16Bは、ベッセル11に積載された積荷、本実施形態では図3及び図4等を示す鉱石MRの状態（荷姿）を撮影する。撮像装置16A、16Bは、例えば、可視光を撮像するカメラであってもよいし、赤外線撮像する赤外線カメラであってもよい。撮像装置16A、16Bは、それぞれ車体10Bの上面に取り付けられた支持柱16AS、16BSの先端に取り付けられる。このような構造により、それぞれの撮像装置16A、16Bは、ベッセル11の全体を上方から撮像することができるので、ベッセル11に積載された鉱石MRの状態を確実に撮像することができる。

[0043] 非接触センサ17A、17Bは、車体10Bの前後にそれぞれ取り付けられる。非接触センサ17A、17Bは、運搬機械10の周囲、特に進行方向側に存在する物体を非接触で検出する。非接触センサ17A、17Bは、例えば、レーダー装置が用いられる。非接触センサ17A、17Bは、電波又は超音波等を発射して、物体で反射した電波を受信して、物体との相対的な距離及び方位を検出可能である。非接触センサ17A、17Bは、レーダー装置に限定されるものではない。非接触センサ17A、17Bは、例えば、レーザスキャナ、及び3次元距離センサの少なくとも1つを含んでもよい。

[0044] 運搬機械10は、車体10Bの前後に、それぞれ撮像装置としての周辺監視カメラ17CA、17CBを備えている。周辺監視カメラ17CA、17CBは、車体10Bの周囲、特に前方を撮像して、車体10Bの周囲に存在する物体の形状を検出する。

[0045] 車体10Bは、前後の間に凹部10BUを有している。凹部10BUは、車輪12Aと車輪12Bとの間に配置される。ベッセル11は、積込機械30によって積荷としての鉱石MRが積み込まれる部材である。ベッセル11の少なくとも一部は、凹部10BUに配置される。

[0046] 本実施形態において、車体10Bの前後方向において車体10Bの中心部AXの一方側に配置される車体10Bの一部分と他方側に配置される車体10Bの一部分とは対称（前後対称）である。また、車体10Bの前後方向において車体10Bの中心部AXの一方側に配置されるベッセル11の一部分

と他方側に配置されるベッセル１１の一部分とは対称（前後対象）である。

また、車体１０Ｂ及びベッセル１１は、平面視において、車体１０Ｂの前後方向の中心軸に対して対称（左右対称）である。

[0047] ベッセル１１は、底面１１Ｂと、底面１１Ｂと接続する４個の側面１１ＳＦ、１１ＳＲ、１１ＳＡ、１１ＳＢとを含む。側面１１ＳＡ、１１ＳＢは、底面１１Ｂから垂直に立ち上がっている。側面１１ＳＦ、１１ＳＲは、底面１１Ｂに対してそれぞれ車輪１２Ａ、１２Ｂ側に傾斜している。底面１１Ｂと、４個の側面１１ＳＦ、１１ＳＲ、１１ＳＡ、１１ＳＢとによって凹部１１Ｕが形成される。凹部１１Ｕには、積荷としての鉱石MRが積載される。車体１０Ｂの凹部１０ＢＵは、ベッセル１１の外形に沿った形状を有する。次に、ベッセル１１の支持構造について説明する。

[0048] 図９は、本実施形態に係る運搬機械１０が備えるベッセル１１の支持構造を示す図である。図１０は、本実施形態に係る運搬機械１０の上面図である。図１１は、本実施形態に係る運搬機械１０がベッセルを傾斜させた状態を示す図である。ベッセル１１は、テーブル１１Ｔの上面に、ベッセル１１を昇降させるアクチュエータとしての油圧シリンダ（ホイストシリンダ）１１Ｃｂを介して載置されている。

[0049] テーブル１１Ｔは、車体１０Ｂの凹部１０ＢＵの上面に設けられた一対の支持体１１Ｒ、１１Ｒを介して車体１０Ｂに支持されている。支持体１１Ｒは、車体１０Ｂの幅方向Wに延在する棒状の部材である。それぞれの支持体１１Ｒ、１１Ｒは、テーブル１１Ｔの車体１０Ｂと対向する部分に設けられた一対の溝１１ＴＵ、１１ＴＵに嵌め合わされている。溝１１ＴＵ、１１ＴＵは、支持体１１Ｒが延在する方向、すなわち、車体１０Ｂの幅方向Wに向かって設けられている。このような構造により、テーブル１１Ｔは、支持体１１Ｒ、１１Ｒに沿って移動する。すなわち、テーブル１１Ｔは、運搬機械１０の車体１０Ｂの幅方向Wに向かって移動することができる。

[0050] テーブル１１Ｔと車体１０Ｂとの間には、テーブル１１Ｔを車体１０Ｂの幅方向Wに移動させるためのアクチュエータとして、油圧シリンダ（スライ

ド用シリンダ) 11C aが取り付けられている。油圧シリンダ11C aが伸縮することにより、テーブル11Tは、車体10Bの幅方向Wの両側に移動する。テーブル11Tにはベッセル11が取り付けられているので、図10に示すように、ベッセル11も、テーブル11Tとともに車体10Bの幅方向Wの両側に移動することができる。

[0051] 積込機械30から鉱石MRがベッセル11に積載されるときには、図5に示すように、ベッセル11が積込機械30側に移動する。このようにすることで、運搬機械10は、鉱石MRを確実にベッセル11に積載することができる。また、ベッセル11の一方に鉱石MRが偏って積載された場合、運搬機械10は、ベッセル11を車体10Bの幅方向Wに往復運動させることにより、鉱石MRをベッセル11の全体に分散させ、鉱石MRの偏りを抑制することができる。

[0052] ベッセル11は、油圧シリンダ11C bが伸縮することにより昇降する。図11は、油圧シリンダ11C bが伸びてベッセル11が傾いた状態を示している。ベッセル11は、図11に示すように、車体10Bの幅方向Wの一方側の軸線Z bを中心として揺動する。軸線Z bは、テーブル11Tに含まれており、かつ車体10Bの前後方向と平行である。油圧シリンダ11C bが伸びると、ベッセル11は、軸線Z bとは反対側が高くなり、車体10Bの凹部10B Uから突出する。その結果、ベッセル11が傾斜し、軸線Z b側の蓋11C Vが開いて、軸線Z b側から鉱石MRが排出される。油圧シリンダ11C bが縮むと、ベッセル11は車体10Bの凹部10B Uに収まる。蓋11C Vは、図示しないリンク機構により、ベッセル11が昇降する動作に連動する。

[0053] 本実施形態では、ベッセル11は車体10Bの幅方向Wの一方側に存在する軸線Z bのみを中心として揺動するが、これに限定されない。例えば、ベッセル11は、車体10Bの一方側の軸線Z bに加え、他方側に存在し、かつ車体10Bの前後方向と平行なもう1つの軸線を中心として揺動してもよい。このようにすれば、運搬機械10は、車体10Bの幅方向Wの両側から

鉱石MRを排出することができる。

[0054] 図12は、運搬機械10が備える制御装置70を示すブロック図の一例である。運搬機械10が備える制御装置70は、運搬機械10の走行及びベッセル11の幅方向における移動及び昇降を制御する。制御装置70は、処理装置71と記憶装置72とを備える。処理装置71には、撮像装置16A、16B、非接触センサ17A、17B、周辺監視カメラ17CA、17CB、質量センサ18、読取装置19、測域センサ20、ジャイロセンサ21、速度センサ22、加速度センサ23、駆動制御装置24、通信装置25及び記憶装置72等が接続されている。

[0055] 撮像装置16A、16B及び周辺監視カメラ17CA、17CBは、CCD又はCMOSのような撮像素子を含み、物体の光学像を取得して、その物体の外形を検出可能である。本実施形態において、撮像装置16A、16B及び周辺監視カメラ17CA、17CBの少なくとも一方は、ステレオカメラを含み、物体の3次元の外形データを取得可能である。撮像装置16A、16B及び周辺監視カメラ17CA、17CBは、撮像した結果を処理装置71に出力する。処理装置71は、撮像装置16A、16Bの検出結果を取得し、これに基づいて、ベッセル11における鉱石MRの状態に関する情報を取得する。本実施形態において、ベッセル11に積載された鉱石MRの外形は、レーザスキャナー及び3次元距離センサの少なくとも1つを用いて検出されてもよい。

[0056] 非接触センサ17A、17Bは、処理装置71と接続され、検出結果を処理装置71に出力する。非接触センサ17A、17Bは、取得した結果を処理装置71に出力する。質量センサ18は、ベッセル11及びベッセル11に積載された鉱石MRの質量を検出する。ベッセル11の質量は予め分かっているので、質量センサ18の検出結果からベッセル11の質量を減算すれば、ベッセル11に積載された鉱石MRの質量が得られる。質量センサ18は、処理装置71と接続されており、検出結果を処理装置71に出力する。処理装置71は、質量センサ18の検出結果に基づいて、ベッセル11に積

み込まれた鉱石MRの質量及びベッセル11に鉱石MRが積載されているか否かに関する情報を求める。質量センサ18は、例えば、ベッセル11とテーブル11Tとの間に設けられるひずみゲージ式ロードセルでもよいし、油圧シリンダ11Cbの油圧を検出する圧力センサであってもよい。

[0057] 読取装置19は、ドリフトDRに設けられたマークの識別情報（固有情報）を検出する。マークは、ドリフトDRに沿って複数配置されている。マークは、バーコード及び2次元コードのような識別子（コード）でもよいし、ICタグ又はRFIDのような識別子（タグ）でもよい。読取装置19は、処理装置71と接続され、検出結果を処理装置71に出力する。

[0058] 測域センサ20は、運搬機械10の車体10Bの外側、例えば、前方及び後方に取り付けられて、運搬機械10の周囲における空間の物理的な形状データを取得して出力する。ジャイロセンサ21は、運搬機械10の方位（方位変化量）を検出し、検出結果を処理装置71に出力する。速度センサ22は、運搬機械10の走行速度を検出し、検出結果を処理装置71に出力する。加速度センサ23は、運搬機械10の加速度を検出し、検出結果を処理装置71に出力する。駆動制御装置24は、例えば、マイクロコンピュータである。駆動制御装置24は、処理装置71からの指令に基づき、走行用の電動機13A、13B、制動システム13BS、操舵システム13SS及び油圧ポンプ13Pを駆動する電動機13Cの動作を制御する。油圧ポンプ13Pは、油圧シリンダ11Ca、11Cbに作動油を供給する装置である。本実施形態において、運搬機械10は、走行用の電動機13A、13Bによって走行するが、これに限定されない。例えば、運搬機械10は、油圧ポンプ13Pから吐出される作動油によって駆動する油圧モータによって走行してもよい。制動システム13BS及び操舵システム13SSも、電動であってもよいし、油圧を利用して動作するものであってもよい。

[0059] 本実施形態において、ドリフトDRにおいてマークが配置されている位置（絶対位置）に関する情報は、事前に測定された既知な情報である。マークの絶対位置に関する情報は、記憶装置72に記憶されている。処理装置71

は、運搬機械 10 に設けられている読取装置 19 で検出したマークの検出結果（マークの識別情報）と、記憶装置 72 の記憶情報とに基づいて、ドリフト DR における運搬機械 10 の絶対位置を求めることができる。

[0060] 測域センサ 20 は、空間の物理的な形状データを出力可能な走査型の光波距離計を含む。測域センサ 20 は、例えば、レーザスキャナー及び 3 次元距離センサの少なくとも 1 つを含み、2 次元又は 3 次元の空間データを取得し、出力することができる。測域センサ 20 は、積込機械 30 及びドリフト DR の壁面の少なくとも一方を検出する。本実施形態において、測域センサ 20 は、積込機械 30 の形状データ、ドリフト DR の壁面の形状データ及びベッセル 11 の積荷の形状データの少なくとも 1 つを取得可能である。また、測域センサ 20 は、積込機械 30 との相対位置（相対的な距離及び方位）及びドリフト DR の壁面との相対位置の少なくとも一方を検出可能である。測域センサ 20 は、検出した情報を処理装置 71 に出力する。

[0061] 本実施形態において、ドリフト DR の壁面に関する情報が予め求められており、記憶装置 72 に記憶されている。すなわち、ドリフト DR の壁面に関する情報は、事前に測定された既知の情報である。ドリフト DR の壁面に関する情報は、壁面の複数の部分におけるそれぞれの形状に関する情報及びそれら壁面の部分それぞれの絶対位置に関する情報を含む。記憶装置 72 には、壁面の複数の部分の形状と、その形状を有する壁面の部分におけるそれぞれの絶対位置との関係が記憶されている。処理装置 71 は、運搬機械 10 に設けられている測域センサ 20 が検出したドリフト DR の壁面の検出結果（壁面の形状データ）と、記憶装置 72 の記憶情報とに基づいて、ドリフト DR における運搬機械 10 の絶対位置及び方位を求めることができる。

[0062] 処理装置 71 は、読取装置 19 及び測域センサ 20 の少なくとも一方を用いて導出された運搬機械 10 の現在位置（絶対位置）に基づいて、坑内 M1 の決められた経路（目標経路）にしたがって運搬機械 10 が走行するように、ドリフト DR を走行する運搬機械 10 を制御する。

[0063] 処理装置 71 は、例えば、CPU を含むマイクロコンピュータである。処

理装置 7 1 は、非接触センサ 1 7 A、1 7 B、読取装置 1 9 及び測域センサ 2 0 等の検出結果に基づいて、駆動制御装置 2 4 を介して走行用の電動機 1 3 A、1 3 B、制動システム 1 3 B S 及び車輪 1 2 A、1 2 B の操舵システム 1 3 S S を制御する。そして、処理装置 7 1 は、所定の走行速度及び加速度で、前述した目標経路にしたがって運搬機械 1 0 を走行させる。

[0064] 記憶装置 7 2 は、RAM、ROM、フラッシュメモリ及びハードディスクドライブの少なくとも 1 つを含み、処理装置 7 1 と接続される。記憶装置 7 2 は、処理装置 7 1 が運搬機械 1 0 を自律走行させるために必要なコンピュータプログラム及び各種の情報を記憶している。通信装置 2 5 は、処理装置 7 1 と接続され、積込機械 3 0 に搭載された通信装置及び管理装置 3 の少なくとも一方との間でデータ通信する。

[0065] 本実施形態において、運搬機械 1 0 は、無人車両であり、自律走行が可能である。通信装置 2 5 は、管理装置 3 及び積込機械 3 0 の少なくとも一方から送信された情報（指令信号を含む）を受信可能である。また、通信装置 2 5 は、撮像装置 1 6 A、1 6 B、周辺監視カメラ 1 7 C A、1 7 C B、速度センサ 2 2 及び加速度センサ 2 3 等が検出した情報を管理装置 3 及び積込機械 3 0 の少なくとも一方に送信可能である。運搬機械 1 0 は、周辺監視カメラ 1 7 C A、1 7 C B 及び非接触センサ 1 7 A、1 7 B の少なくとも一方が取得した運搬機械 1 0 の周辺の情報を管理装置 3 に送信し、この周辺の情報を基に、オペレーターが運搬機械 1 0 を遠隔操作することもできる。このように、運搬機械 1 0 は、自律走行のみならず、オペレーターの操作によっても走行し、ベッセル 1 1 をスライド及び昇降させることができる。

[0066] 例えば、速度センサ 2 2 及び加速度センサ 2 3 等が検出した情報を取得した管理装置 3 は、この情報を運搬機械 1 0 の稼働情報として、例えば、記憶装置 3 M に蓄積する。また、周辺監視カメラ 1 7 C A、1 7 C B が撮像した情報を管理装置 3 が取得した場合、オペレーターは、周辺監視カメラ 1 7 C A、1 7 C B が撮像した運搬機械 1 0 の周辺の画像を視認しながら、運搬機械 1 0 を操作することもできる。さらに、質量センサ 1 8 が検出したベッセ

ル 11 の鉱石MRの質量に関する情報を取得した積込機械30は、この情報に基づいて、ベッセル11への鉱石MRの積載量を制御することもできる。次に、積込機械30について説明する。

[0067] <積込機械30>

図13は、本実施形態に係る積込機械30の側面図である。図14は、本実施形態に係る積込機械30の上面図である。図15は、本実施形態に係る積込機械30の正面図である。図16は、本実施形態に係る積込機械30が備える回転ローラー33を示す斜視図である。図17は、本実施形態に係る積込機械30が備える貫入部材35を示す斜視図である。図18-1及び図18-2は、変形例に係る貫入部材35a、35bを示す斜視図である。

[0068] 図13は、積込機械30が地山RMの鉱石MRを掘削し、掘削した鉱石MRを搬送する状態を示している。積込機械30は、クロスカットCR内で鉱石MRの地山RMを掘削し、掘削した鉱石MRを図7及び図8等を示す運搬機械10のベッセル11に積載する。積込機械30の車体30BDには、フィーダー31と、支持機構32と、走行装置34と、貫入部材35と、回転体36と、岩石ガード37とが取り付けられる。貫入部材35が設けられている側が積込機械30の前方であり、貫入部材35が設けられている側とは反対側が積込機械30の後方である。なお、積込機械30は、回転体36及び岩石ガード37を備えていなくてもよい。

[0069] フィーダー31は、地山RMから鉱石MRを積み込んで、ドロポイントDPの地山RMから離れる方向に搬送した後、排出する。すなわち、フィーダー31は、積込機械30の前方で積み込まれた鉱石MRを後方に向かって搬送し、後方から排出する。フィーダー31は、例えば、無端の搬送体として搬送ベルトを用い、これを一對のローラーに掛け回して回転させることにより、積込側31Fから排出側31Eに鉱石MRを搬送する。積込側31Fは、地山RM側であり、排出側31Eは積込側31Fとは反対側である。図14に示すように、フィーダー31は、幅方向Wの両側に、一對のガイド31G、31Gが設けられている。一對のガイド31G、31Gは、フィーダ

ー 3 1 から搬送途中の鉱石 M R が脱落することを抑制する。幅方向 W は、フィーダー 3 1 が鉱石 M R を搬送する方向 F と直交する方向であり、フィーダー 3 1 が備える一对のローラーの回転中心軸と平行な方向である。フィーダー 3 1 の幅方向 W は、車体 3 0 B D の幅方向でもある。フィーダー 3 1 は、排出側 3 1 E に、鉱石 M R を運搬機械 1 0 のベッセル 1 1 内に導くためのガイド 3 9 を備えている。フィーダー 3 1 は、車体 3 0 B D の前方、すなわちフィーダー 3 1 の積込側 3 1 F の軸線を中心として揺動する。フィーダー 3 1 は、地面 G に対する角度 α を変更することができる。角度 α は、フィーダー 3 1 が備える一对のローラーの回転中心軸を結ぶ直線 L C と、地面 G とのなす角度である。

[0070] フィーダー 3 1 に鉱石 M R を積み込むのは、回転ローラー 3 3 である。回転ローラー 3 3 は、フィーダー 3 1 の積込側 3 1 F、すなわちフィーダー 3 1 の前方で回転しながら鉱石 M R をフィーダー 3 1 に送り込む。このため、鉱石 M R の掘削時において、回転ローラー 3 3 は、ブーム 3 2 a とアーム 3 2 b とを備える支持機構 3 2 によってフィーダー 3 1 の積込側 3 1 F に設置される。回転ローラー 3 3 は、所定の軸線 Z r の周りを回転する回転部材 3 3 D 及び回転部材 3 3 D の外周部に設けられて鉱石 M R と接触して掘削する接触部材 3 3 S とを有する。

[0071] 本実施形態において、接触部材 3 3 S は、図 1 6 に示すように、回転部材 3 3 D からその径方向外側に突出し、かつ回転部材 3 3 D の周方向に沿って所定の間隔で設けられた複数の板状部材である。接触部材 3 3 S の板面と平行な平面は、軸線 Z r とは直交しない。本実施形態において、接触部材 3 3 S の板面と平行な平面は、軸線 Z r と平行になっている。接触部材 3 3 S は、先端部、すなわち回転部材 3 3 D 側とは反対側の端部に、板状の部材 3 3 B B が設けられている。板状の部材 3 3 B B は、掘削時における回転ローラー 3 3 の回転方向（図 1 6 の矢印で示す方向）に向かって、接触部材 3 3 S の先端から延びている。このような構造により、掘削時において、回転ローラー 3 3 の板状の部材 3 3 B B は、掘削対象である地山 R M に食い込む。そ

の結果、地山RMから鉱石MRを効率よく掘削することができる。

[0072] 接触部材33Sは、板状の部材33BBを有していなくてもよい。本実施形態において、接触部材33Sの数は4個であるが、これに限定されるものではなく、2個、3個又は5個以上であってもよい。接触部材33Sの数は、積込機械30が掘削する鉱石MRの大きさ及び種類の少なくとも1つによって、適宜変更することができる。

[0073] 回転ローラー33が回転することにより、接触部材33Sは、上方Uに位置する場合にフィーダー31から遠ざかり、下方Dに位置する場合にフィーダー31に近づく。この動きによって、複数の接触部材33Sは、地山RMから鉱石MRを掘削してフィーダー31に送り込む。複数の接触部材33Sは、回転部材33Dとともに回転しているので、連続して鉱石MRを掘削して、フィーダー31に送り込むことができる。

[0074] 回転ローラー33を回転可能に支持する支持機構32は、車体30BDに取り付けられるブーム32aと、ブーム32aに連結されるアーム32bとを有する。ブーム32aは、例えば、ピンとしてのシャフト38Aを介して積込機械30の車体30BDに取り付けられて、シャフト38Aを中心として車体30BDに対して揺動する。アーム32bは、例えば、ピンとしてのシャフト38Bを介してブーム32aの車体30BDとは反対側の端部と連結されて、ブーム32aに対してシャフト38Bを中心として揺動する。アーム32bは、ブーム32aと連結されている端部とは反対側の端部で、回転ローラー33を回転可能に支持する。ブーム32a及びアーム32bは、例えば、アクチュエータとしての油圧シリンダによって駆動されて揺動してもよいし、電動機又は油圧モータによって駆動されて揺動してもよい。

[0075] ブーム32aは、車体30BDに対して第1の軸線Zaの周りを揺動し、アーム32bは、第1の軸線Zaと平行な軸線Za'の周りを揺動する。第1の軸線Zaは、ブーム32aと車体30BDとを連結するシャフト38Aの中心軸であり、第1の軸線Zaと平行な軸線Za'は、ブーム32aとアーム32bとを連結するシャフト38Bの中心軸である。本実施形態におい

て、アーム 3 2 b は、さらに、第 1 の軸線 Z a と直交する第 2 の軸線と平行な軸線の周りを揺動してもよい。このようにすると、回転ローラー 3 3 が移動できる範囲が大きくなるので、掘削作業の自由度が向上する。

[0076] ブーム 3 2 a は、車体 3 0 B D の幅方向 W の両側、本実施形態においてはフィーダー 3 1 の幅方向 W の両側に設けられた一对の棒状部材（第 1 棒状部材）である。アーム 3 2 b は、それぞれのブーム 3 2 a に連結された一对の棒状部材（第 2 棒状部材）である。図 1 4 に示すように、一对のアーム 3 2 b は、両者の間に回転ローラー 3 3 を支持している。本実施形態において、一对のブーム 3 2 a は、梁 3 2 J によって連結されている。このような構造により、支持機構 3 2 の剛性が向上するので、鉱石 M R の掘削時には、支持機構 3 2 が回転ローラー 3 3 を確実に地山 R M に押し付けることができるので、鉱石 M R の掘削効率の低下が抑制される。また、一对のアーム 3 2 b を棒状又は板状の部材で連結してもよい。このようにすれば、支持機構 3 2 の剛性がさらに向上するのでより好ましい。

[0077] 支持機構 3 2 は、ブーム 3 2 a が車体 3 0 B D に対して揺動し、アーム 3 2 b がブーム 3 2 a に対して揺動することにより、回転ローラー 3 3 が移動する。支持機構 3 2 は、回転ローラー 3 3 を移動させることにより、回転ローラー 3 3 とフィーダー 3 1 及び車体 3 0 B D との相対的な位置関係を変更することができる。また、支持機構 3 2 は、回転ローラー 3 3 を移動させることによって、地山 R M の異なる位置を掘削したり、回転ローラー 3 3 を地山 R M からフィーダー 3 1 に向かって移動させることにより地山 R M から鉱石 M R をフィーダー 3 1 側に掻き込んだりすることができる。また、例えば、積込機械 3 0 の走行中、前方に物体が存在して走行の妨げとなっている場合において、支持機構 3 2 は、回転ローラー 3 3 を用いて物体をフィーダー 3 1 に向かって掻き込んでからフィーダー 3 1 に送り込むことにより、積込機械 3 0 の進行方向前方の物体を取り除くこともできる。

[0078] 本実施形態において、回転ローラー 3 3 は、図 1 4 に示すように、アーム 3 2 b の先端部に取り付けられた電動機 3 3 M によって回転する。回転ロー

ラー 33 を駆動させる装置は電動機 33 M に限定されるものではなく、例えば、油圧モータであってもよい。また、電動機 33 M が取り付けられる箇所はアーム 32 b の先端部に限定されるものではない。

[0079] 車体 30 B D には、これを走行させる走行装置 34 が取り付けられている。走行装置 34 は、車体 30 B D の幅方向両側に設けられた一对の履帯 34 C と、車体 30 B D の幅方向両側に設けられた一对の駆動輪 34 D と、車体 30 B D の幅方向両側に設けられた一对の従動輪 34 S とを含む。駆動輪 34 D と従動輪 34 S とに履帯 34 C が掛け回されている。それぞれの駆動輪 34 D は、別個に独立して駆動される。本実施形態において、積込機械 30 は、それぞれの駆動輪 34 D に走行用の電動機を備えている。このような構造により、一对の履帯 34 C、34 C は、別個独立に駆動される。

[0080] フィーダー 31 の積込側 31 F には、貫入部材 35 が設けられる。貫入部材 35 は、フィーダー 31 の積込側 31 F に取り付けられてもよいし、フィーダー 31 の積込側 31 F に取り付けられてもよい。貫入部材 35 は、図 17 に示すように、錐体の形状をした部材であり、本実施形態では四角錐の形状である。貫入部材 35 は、長方形（正方形を含む）の底面 35 B と、底面 35 B につながる 4 個の側面 35 S を有している。4 個の側面 35 S のうちの 1 つが、地面 G と対向する。本例では、符号 35 U で示す側面 35 S が地面 G と対向する。側面 35 S は、いずれも三角形である。底面 35 B が、図 13 に示す車体 30 B D の前方に取り付けられる。すなわち、貫入部材 35 は、錐体の頂部 35 P が車体 30 B D の前方になるように、車体 30 B D に取り付けられる。このようにすることで、積込機械 30 が地山 R M に貫入するときには、貫入部材 35 が頂部 35 P から地山 R M に貫入する。

[0081] 貫入部材 35 の形状は、四角錐の形状に限定されるものではなく、例えば、図 18-1 に示す、変形例に係る貫入部材 35 a のように、三角錐の形状であってもよい。この貫入部材 35 a は、三角形の底面 35 B a と、底面 35 B a につながる 3 個の側面 35 S a を有している。側面 35 S a は、いずれも三角形である。3 個の側面 35 S a のうちの 1 つが、地面 G と対向する

。本例では、符号 35 U a で示す側面 35 S a が地面 G と対向する。底面 35 B a が、図 13 に示す車体 30 B D の前方に取り付けられることにより、錐体の頂部 35 P a が車体 30 B D の前方になる。

[0082] 図 18-2 に示す貫入部材 35 b は、地山 R M に貫入する第 1 の板状部材 35 T と、第 1 の板状部材 35 T の板面と交差（本実施形態では直交するが、これに限定されない）して第 1 の板状部材 35 T に取り付けられ、かつフィーダー 31 の積込側 31 F に設けられる第 2 の板状部材 35 F と、を含む。この貫入部材 35 b は、形状が錐体ではなく、2 枚の板状部材を組み合わせた断面が L 字形状の部材なので、製造が比較的容易である。貫入部材 35、35 a、35 b は、例えば、複数の鋼板を溶接したり、鋳鋼を用いて鋳造されたりすることによって製造される。貫入部材 35、35 a、35 b の材料及び製法は、このようなものに限定されない。

[0083] 貫入部材 35 は、積込機械 30 の掘削時において、錐体の頂部から地山 R M に貫入して、地山 R M を突き崩す。貫入部材 35 が地山 R M に貫入する場合、走行装置 34 は、フィーダー 31 及び貫入部材 35 が取り付けられた車体 30 B D を前方に走行させ、かつフィーダー 31 を動作させながら貫入部材 35 を地山 R M に貫入させる。このとき、フィーダー 31 は、上方の搬送ベルトが積込側 31 F から排出側 31 E に向かって移動する。すなわち、貫入部材 35 の貫入時において、フィーダー 31 の上方の搬送ベルトは、鉱石 M R の搬送方向と同一の方向に動作する。積込機械 30 は、貫入時において、このようにフィーダー 31 を動作させることで、フィーダー 31 の駆動力を貫入に利用できるので、地山 R M により深く貫入することができる。

[0084] 貫入部材 35、35 a 及び 35 b は、往復運動してもよい。この場合、貫入部材 35、35 a 及び 35 b が往復運動する方向は、積込機械 30 の車体 30 B D の上下方向、幅方向、前後方向及び前後方向軸と平行な軸線周りにおける回転方向の少なくとも 1 方向であればよい。車体 30 B D の前後方向軸と平行な軸線周りにおける回転方向は、車体 30 B D の前後方向における軸線と平行な軸線の周りに貫入部材 35、35 a 及び 35 b が回転する場合

の方向である。貫入部材 35、35 a 及び 35 b が地山 RM に貫入した状態で往復運動すると、貫入部材 35、35 a 及び 35 b は、地山 RM を揺動させて地山 RM から積込機械 30 に向かう鉱石 MR の流れを作り出すことができる。その結果、積込機械 30 は、地山 RM から鉱石 MR を効率よく掘削することができる。貫入部材 35、35 a 及び 35 b を往復運動させるための装置は、例えば、油圧シリンダ又はエアシリンダが用いられる。

[0085] 貫入部材 35 を積込機械 30 の車体 30 B D の上下方向に往復運動させる一例を説明する。図 17 に示される貫入部材 35 は、側面 35 U に油圧シリンダが車体 30 B D の上下方向に沿って取り付けられる。貫入部材 35 が地山 RM に貫入すると、クロスカット CR 内の地面 G と貫入部材 35 の側面 35 U とが対向するので、側面 35 U に取り付けられた油圧シリンダは、地面 G と側面 35 U との間に介在する。この状態で油圧シリンダを伸縮させると、貫入部材 35 は、積込機械 30 の車体 30 B D の上下方向に往復運動する。貫入部材 35 を上下方向に往復運動させる方法はこの例に限定されない。貫入部材 35 a 及び 35 b も同様である。

[0086] 貫入部材 35、35 a 及び 35 b が往復運動するタイミングは、例えば、回転ローラー 33 の掘削時であってもよいし、回転ローラー 33 からフィーダー 31 に送られる鉱石 MR の量が予め定められた閾値を下回ったときであってもよいし、回転ローラー 33 による掘削開始後かつ予め定められた周期毎であってもよい。貫入部材 35、35 a 及び 35 b が往復運動するときに、回転ローラー 33 及びフィーダー 31 は停止していてもよいし、動いていてもよいし、一方が動いて他方が停止していてもよい。貫入部材 35、35 a 及び 35 b が往復運動するときに回転ローラー 33 及びフィーダー 31 を停止させると、積込機械 30 のエネルギー消費が低減できる。貫入部材 35、35 a 及び 35 b が往復運動するときに回転ローラー 33 及びフィーダー 31 の少なくとも一方が動いていると、これらの動きを利用して鉱石 MR の流れを形成することができる。

[0087] 貫入部材 35、35 a 及び 35 b が往復運動する場合、積込機械 30 の車

体 3 0 B D の上下方向又は前後方向の少なくとも一方に往復運動することが好ましい。このようにすれば、地山 R M に貫入した貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b は、地山 R M から積込機械 3 0 に向かう鉱石 M R の流れを作り出しやすくなる。貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b は、積込機械 3 0 の車体 3 0 B D の上下方向及び前後方向に往復運動することにより、貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b は、地山 R M から積込機械 3 0 に向かう鉱石 M R の流れをさらに作り出しやすくなる。貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b は、さらに積込機械 3 0 の車体 3 0 B D の幅方向に往復運動してもよいし、積込機械 3 0 の車体 3 0 B D の幅方向のみに往復運動してもよい。また、貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b は、車体 3 0 B D の前後方向の軸線と平行な軸線の周りに回転し、かつ回転方向が切り替えられる往復運動をしてもよい。

[0088] 貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b が、積込機械 3 0 の車体 3 0 B D の上下方向及び前後方向に往復運動する場合、貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b は、上下方向の往復運動と前後向の往復運動とを異なるタイミングで別個に実行してもよいし、同時に実行してもよい。貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b が往復運動する場合、往復運動の周期及びストロークは、地山 R M 又は鉱石 M R の種類等に応じて適宜設定される。貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b の往復運動の周期及びストロークは少なくとも一方が可変であってもよい。貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b の往復運動は、車体 3 0 B D との取付部分を中心として回転する往復運動であってもよいし、貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b 全体が上下方向、幅方向及び前後方向の少なくとも 1 方向と平行に移動する往復運動であってもよい。

[0089] 積込機械 3 0 が備える貫入部材は、前述した貫入部材 3 5、3 5 a 及び 3 5 b には限定されない。貫入部材は、例えば、積込機械 3 0 の前後方向の寸法が幅方向の寸法よりも大きい部材を複数備えていてもよい。この場合、貫入部材は櫛歯状であってもよい。貫入部材をこのような構造とすることで、貫入部材は地山 R M に貫入しやすくなる。

[0090] 車体 3 0 B D の幅方向両側、すなわち、フィーダー 3 1 の搬送方向と直交

する方向における両側には、一对の回転体 36 が設けられる。一对の回転体 36 は、走行装置 34 の前方であってフィーダー 31 の積込側 31 F に配置される。回転体 36 は、所定の軸線周りを回転するドラム 36 D の周囲に複数の羽根 36 B が所定の間隔で設けられた構造体である。回転体 36 は、例えば、電動機によって駆動される。回転体 36 は、フィーダー 31 を駆動する電動機によって駆動されてもよい。この場合、フィーダー 31 の駆動と回転体 36 の駆動とをクラッチ等で切り替えられるようにしてもよい。例えば、クラッチを係合させた場合にはフィーダー 31 と回転体 36 とが同時に回転し、クラッチを開放するとフィーダー 31 のみが回転するようにすることができる。

[0091] 回転体 36 は、貫入部材 35 が地山 RM に貫入するときには、積込機械 30 の車体 30 B D を地面 G に押し付ける方向に回転する。具体的には、回転体 36 は、地山 RM 側の羽根 36 B が下方 D から上方 U に向かうように、また、走行装置 34 側の羽根 36 B が上方 U から下方 D に向かうように回転する。このようにすることで、回転体 36 は、地山 RM 側の羽根 36 B が地山 RM に接触すると、車体 30 B D の前方を下方 D に向かって押し下げるので、走行装置 34 の履帯 34 C が地面 G に対してより強く押し付けられる。その結果、履帯 34 C と地面 G との間の摩擦力が増加するので、走行装置 34 は、貫入部材 35 を地山 RM に貫入させやすくなる。積込機械 30 の地山 RM への貫入が終了し、回転ローラー 33 による掘削及びフィーダー 31 による積み込みが開始されるときには、回転体 36 の回転は停止する。

[0092] 回転体 36 と走行装置 34 の履帯 34 C との間には、岩石ガード 37 が設けられる。本実施形態において、岩石ガード 37 は、車体 30 B D に取り付けられている。岩石ガード 37 は、例えば、掘削中に回転ローラー 33 から飛来する鉱石 MR から走行装置 34 を保護したり、積込機械 30 の走行時において坑道内に存在する岩石等から走行装置 34 を保護したりする。岩石ガード 37 によって、走行装置 34 の耐久性低下が抑制される。

[0093] 本実施形態において、車体 30 B D は、車体 30 B D の幅方向外側に向か

って伸びて、ドロポイントDPにつながるクロスカットCRの壁面CRWに押し付けられる固定装置30Fを有する。本実施形態では、固定装置30Fを車体30BDの幅方向両側にそれぞれ1個ずつ、対向するように設けてあるが、固定装置30Fの数及び設置箇所はこれに限定されるものではない。例えば、固定装置30Fは、車体30BDの上方に設けられていてもよい。本実施形態において、固定装置30Fは、例えば、油圧シリンダ30FCと、油圧シリンダ30FCのピストンの先端に設けられた押付部材30FPとを有する。積込機械30の掘削時及び鉱石MRの搬送時において、固定装置30Fは、積込機械30をクロスカットCR内に固定する。具体的には、固定装置30Fは、油圧シリンダ30FCを伸ばして押付部材30FPを壁面CRWに押し付けることにより、これらを介してクロスカットCR内に積込機械30の車体30BDを固定する。このようにすることで、積込機械30が地山RMを掘削するときに発生する反力は、固定装置30Fを介してクロスカットCRが受けることができる。その結果、積込機械30は、姿勢が安定するので、安定して地山RMを掘削することができる。固定装置30Fと車体30Bとの間に油圧シリンダを設け、固定装置30FをクロスカットCRの壁面CRWに固定した後に、油圧シリンダの駆動力を利用して車体を貫入させてもよい。

[0094] 車体30BDの幅方向両側又は上方に固定装置30Fを設ける場合、積込機械30の貫入時には、固定装置30Fによる固定は解除される。本実施形態では、油圧シリンダ30FCが縮んだ状態となり、押付部材30FPが壁面CRWを押さないようになる。積込機械30の掘削時において、固定装置30Fが動作して、積込機械30をクロスカットCR内に固定する。掘削中、積込機械30が地山RMに対してさらに貫入したり、地山RMから遠ざかったりする場合には、固定装置30Fによる固定が解除された後に、走行装置34が積込機械30を移動させる。

[0095] 図13に示すように、固定装置30Fを車体30BDの後方、すなわち、フィーダー31の排出側31Eに設け、クロスカットCR内の地面Gから突

出させた反力受けＴＧと車体３０ＢＤとの間に固定装置３０Ｆを介在させて、前述した反力を受けてもよい。掘削時においては、積込機械３０の前後方向の反力が大きい、このような構造にすることにより、より効果的に掘削時の反力を受けることができる。また、積込機械３０は、固定装置３０Ｆを伸ばすことにより、掘削時における積込機械３０の位置の調整をすることもできる。なお、積込機械３０は、固定装置３０Ｆを備えていなくてもよい。

[0096] 本実施形態において、積込機械３０は、フィーダー３１に鉱石ＭＲが積み込まれる部分（積込側３１Ｆ）と、フィーダー３１から鉱石ＭＲが排出される部分（排出側３１Ｅ）との間に、鉱石ＭＲの排出と排出の停止とを切り替える切替機構８０が設けられる。切替機構８０は、支持体８１と、蓋８２と、蓋８２を開閉するアクチュエータとしての油圧シリンダ８３とを含む。支持体８１は、図１５に示すように、一端部が車体３０ＢＤの幅方向両側、具体的にはフィーダー３１の幅方向両側に取り付けられる２本の脚部８１Ｒと、２本の脚部８１Ｒの他端部でこれらを連結する連結部８１Ｃとを含む、門型の部材である。２本の脚部８１Ｒと連結部８１Ｃとで囲まれる部分を、鉱石ＭＲが通過する。

[0097] 蓋８２は、板状の部材であり、２本の脚部８１Ｒと連結部８１Ｃとで囲まれる部分に設けられる。蓋８２は、支持体８１の連結部８１Ｃ側に存在する所定の軸線Ｚｇ周りを回転する。蓋８２と支持体８１の連結部８１Ｃとの間には、油圧シリンダ８３が設けられる。油圧シリンダ８３が伸縮することにより、蓋８２は、２本の脚部８１Ｒと連結部８１Ｃとで囲まれる部分を開閉する。蓋８２が開くことによって、２本の脚部８１Ｒと連結部８１Ｃとで囲まれる部分を鉱石ＭＲが通過する。蓋８２が閉じることによって、鉱石ＭＲは、２本の脚部８１Ｒと連結部８１Ｃとで囲まれる部分を通過しない。このようにすることで、積込機械３０は、フィーダー３１からの鉱石ＭＲの排出量を調整することができる。

[0098] 本実施形態において、積込機械３０は、情報収集装置４０を備える。情報収集装置４０は、車体３０ＢＤの積込側３１Ｆ、すなわち前方に取り付けら

れる。より具体的には、情報収集装置40が情報を収集する部分が、車体30BDの積込側31F、すなわち前方を向いて取り付けられる。情報収集装置40は、3次元の空間データを取得し、出力する装置である。情報収集装置40は、地山RMの鉱石MRの状態に関する情報としての鉱石情報を取得する。鉱石情報は、地山RMの3次元の空間データである。本実施形態において、鉱石情報は、地山RMの鉱石MRの状態に関する情報の他、車体30BDの積込側31F、すなわち前方の情報も含んでもよい。すなわち、本実施形態において、鉱石情報は、車体30BDの積込側31F、すなわち前方の状態を示す情報である。

[0099] 情報収集装置40は、例えばカメラ、ステレオカメラ、レーザスキャナー又は3次元距離センサ等である。情報収集装置40が情報を収集する部分は、カメラ又はステレオカメラの場合はレンズ、レーザスキャナー及び3次元距離センサの場合は受光部である。本実施形態において、情報収集装置40としては、ステレオカメラが用いられる。本実施形態において、積込機械30は、3個の情報収集装置40を支持機構32の梁32Jに取り付けている。すなわち、複数の情報収集装置40は、車体30Bの幅方向において複数箇所に設置される。このようにすることで、積込機械30は、1つの情報収集装置40の撮像対象がアーム32bに隠れる場合でも、他の情報収集装置40によって撮像対象の鉱石情報を得ることができる。

[0100] 本実施形態において、積込機械30が備える制御装置は、情報収集装置40が収集した鉱石情報を用いて積込機械30の動作を制御する。例えば、前述した制御装置は、情報収集装置40が取得した鉱石情報に基づいて、フィーダー31、回転ローラー33、支持機構32及び走行装置34の少なくとも1つを制御する。このようにすることで、積込機械30は、地山RM及び鉱石MRの状態に応じて柔軟に動作することができるので、例えば、鉱山Mの生産効率が向上する。

[0101] 本実施形態において、積込機械30は、車体30BDの排出側31E、すなわち後方に情報収集装置41を備える。より具体的には情報収集装置41

が情報を収集する部分が、車体30Bの排出側31E、すなわち後方を向いて取り付けられる。情報収集装置41は、前述した情報収集装置40と同様に、3次元の空間データを取得し、出力する装置である。情報収集装置41は、図4及び図5に示す運搬機械10のベッセル11に積載された鉱石MRの状態に関する情報としての積荷情報を取得する。積荷情報は、鉱石MRの3次元の空間データである。

[0102] 情報収集装置41は、前述した情報収集装置40と同様に、例えばカメラ、ステレオカメラ、レーザスキャナー又は3次元距離センサ等である。情報収集装置41が情報を収集する部分は、カメラ又はステレオカメラの場合はレンズ、レーザスキャナー及び3次元距離センサの場合は受光部である。本実施形態において、情報収集装置41としては、ステレオカメラが用いられる。本実施形態において、積込機械30は、2個の情報収集装置41をフィーダー31の幅方向両側に取り付けている。すなわち、複数の情報収集装置41は、車体30Bの幅方向において複数箇所に設置される。このようにすることで、積込機械30は、1つの情報収集装置41の撮像対象が坑道の影等に隠れる場合でも、他の情報収集装置41によって撮像対象の鉱石情報を得ることができる。

[0103] 本実施形態において、積込機械30が備える制御装置は、情報収集装置41が収集した積荷情報を用いて積込機械30及び運搬機械10の少なくとも一方を制御する。例えば、前述した制御装置は、情報収集装置41が取得した積荷情報に基づいて、回転ローラー33、フィーダー31又は切替機構80等の動作を制御したり、運搬機械10が備えるベッセル11の位置又はベッセル11の運動を制御したりする。このようにすることで、積込機械30は、運搬機械10のベッセル11に積載された鉱石MRの状態に応じて、鉱石MRの搬送量を変更したり、ベッセル11の位置を調整したりすることができるので、例えば、鉱山Mの生産効率が向上する。

[0104] 図19は、本実施形態に係る積込機械30が走行するときの姿勢を示す図である。積込機械30が走行する場合、フィーダー31が地面Gに対する角

度 α は、積込機械30が鉱石MRを掘削及び搬送する場合（図13参照）と比較して小さくなる。すなわち、フィーダー31が備える一对のローラーの回転中心軸を結ぶ直線LCは、地面Gに対してより平行に近くなる。このようにすると、積込機械30の前方、すなわち進行方向側に配置されるフィーダー31の積込側31Fが地面Gと離れるので、積込機械30の走行時にフィーダー31と地面Gとが干渉する可能性が低減される。本実施形態においては、貫入部材35も、フィーダー31に連動して移動する。すなわち、積込機械30が走行する場合、フィーダー31の積込側31Fが地面Gから離れると、貫入部材35も地面から離れる。その結果、積込機械30の走行時に貫入部材35と地面Gとが干渉する可能性が低減される。

[0105] 図19に示すように、積込機械30が走行する場合、支持機構32は折り畳まれる。そして、回転ローラー33は、積込機械30が鉱石MRを掘削及び搬送する場合（図13参照）と比較して、よりフィーダー31に近い位置に移動する。図19に示す例において、例えば、実線で示す回転ローラー33の位置が走行時の位置であり、例えば、2点鎖線で示す回転ローラー33の位置が積込機械30の掘削時の位置である。このように、本実施形態においては、積込機械30の走行装置34がフィーダー31等を含む車体30BDを走行させる際には、鉱石MRの掘削時よりフィーダー31の排出側31Eに回転ローラー33が配置される。すなわち、回転ローラー33は、積込機械30の移動時において、より車体30BD側に配置される。このため、積込機械30は、重心から車体30BDの前後方向に離れた位置に存在していた回転ローラー33が、より重心に近い位置に移動することになるので、前後の質量のバランスが向上する。その結果、積込機械30は、安定して走行することができる。回転ローラー33の走行時における位置及び掘削時における位置は、この例に限定されるものではない。

[0106] 図20は、本実施形態に係る積込機械30が備える制御装置75を示すブロック図の一例である。積込機械30が備える制御装置75は、フィーダー31、支持機構32、回転ローラー33、走行装置34、回転体36及び切

替機構 80 を制御する。制御装置 75 は、処理装置 76 と記憶装置 77 とを備える。処理装置 76 には、情報収集装置 40 に対応する前方撮像装置 40C、情報収集装置 41 に対応する後方撮像装置 41C、非接触センサ 42、読取装置 43、測域センサ 44、ジャイロセンサ 45、速度センサ 46、加速度センサ 47、駆動制御装置 48、通信装置 52 及び記憶装置 77 等が接続されている。非接触センサ 42、読取装置 43、測域センサ 44 は、積込機械 30 の車体 30BD の外部に取り付けられる。

[0107] 前方撮像装置 40C 及び後方撮像装置 41C は、CCD 又は CMOS のような撮像素子を含み、物体の光学像を取得して、その物体の外形を検出可能である。本実施形態において、前方撮像装置 40C 及び後方撮像装置 41C は、ステレオカメラを含み、物体の 3 次元の外形データを取得可能である。前方撮像装置 40C 及び後方撮像装置 41C は、撮像した結果を処理装置 76 に出力する。処理装置 76 は、前方撮像装置 40C の検出結果を取得し、これに基づいて前述した鉱石情報を得る。また、処理装置 76 は、後方撮像装置 41C の検出結果を取得し、これに基づいて前述した積荷情報を得る。本実施形態において、地山 RM の鉱石 MR の外形及びベッセル 11 に積載された鉱石 MR の外形は、レーザスキャナ及び 3 次元距離センサの少なくとも 1 つを用いて検出されてもよい。

[0108] 非接触センサ 42 は、積込機械 30 の周囲に存在する物体を検出する。非接触センサ 42 は、処理装置 76 と接続され、検出結果を処理装置 76 に出力する。読取装置 43 は、ドリフト DR 又はクロスカット CR に設けられたマークの識別情報（固有情報）を検出する。マークは、ドリフト DR 又はクロスカット CR に沿って複数配置されている。読取装置 43 は、処理装置 76 と接続され、検出結果を処理装置 76 に出力する。マークは、バーコード及び 2 次元コードのような識別子（コード）でもよいし、IC タグ又は RFID のような識別子（タグ）でもよい。

[0109] 本実施形態において、ドリフト DR 又はクロスカット CR においてマークが配置されている位置（絶対位置）に関する情報は、事前に測定された既知

な情報である。マークの絶対位置に関する情報は、記憶装置 77 に記憶されている。処理装置 76 は、積込機械 30 に設けられている読取装置 43 で検出したマークの検出結果（マークの識別情報）と、記憶装置 77 の記憶情報とに基づいて、ドリフト DR 又はクロスカット CR における積込機械 30 の絶対位置を求めることができる。

[0110] 測域センサ 44 は、空間の物理的な形状データを取得して出力する。ジャイロセンサ 45 は、積込機械 30 の方位（方位変化量）を検出し、検出結果を処理装置 76 に出力する。速度センサ 46 は、積込機械 30 の走行速度を検出し、検出結果を処理装置 76 に出力する。加速度センサ 47 は、積込機械 30 の加速度を検出し、検出結果を処理装置 76 に出力する。駆動制御装置 48 は、例えば、マイクロコンピュータである。駆動制御装置 48 は、処理装置 76 からの指令に基づき、図 13 に示す回転ローラー 33 を駆動する電動機 33 M、走行装置 34 が備える電動機 48 L、48 R、支持機構 32 のブーム 32 a を揺動させる電動機 49、アーム 32 b を揺動させる電動機 50、フィーダー 31 を駆動する電動機 51 F、回転体 36 を回転させる電動機 51 R、油圧ポンプ 85 を駆動する電動機 86 の動作を制御する。油圧ポンプ 85 は、切替機構 80 が備える油圧シリンダ 83、フィーダー 31 の姿勢を変更するアクチュエータとしての油圧シリンダ 87 及び固定装置 30 F の油圧シリンダ 30 F C に作動油を供給する装置である。ブーム 32 a 及びアーム 32 b は、油圧シリンダによって揺動させられてもよい。この場合、ブーム 32 a を揺動させるブームシリンダ及びアーム 32 b を揺動させるアームシリンダには、油圧ポンプ 85 から作動油が供給される。電動機 48 L は、図 13 に示す一方の履帯 34 C を駆動し、電動機 48 R は、他方の履帯 34 C を駆動する。

[0111] 本実施形態において、積込機械 30 は、走行装置 34 が備える電動機 48 L、48 R によって走行するが、これに限定されない。例えば、積込機械 30 は、油圧ポンプ 85 から吐出される作動油によって駆動する油圧モータによって走行してもよい。また、支持機構 32 のブーム 32 a 及びアーム 32

ｂ、回転ローラー３３及び回転体３６並びにフィーダー３１も、油圧ポンプ８５から吐出される作動油によって駆動する油圧シリンダ又は油圧モータによって駆動されてもよい。

[0112] 測域センサ４４は、空間の物理的な形状データを出力可能な走査型の光波距離計を含む。測域センサ４４は、例えば、レーザスキャナー及び３次元距離センサの少なくとも１つを含み、３次元の空間データを取得し、出力することができる。測域センサ４４は、運搬機械１０、ドリフトＤＲ及びクロスカットＣＲの壁面の少なくとも１つを検出する。本実施形態において、測域センサ４４は、運搬機械１０の形状データ、ドリフトＤＲ又はクロスカットＣＲの壁面の形状データ及び運搬機械１０が備えるベッセル１１の積荷の形状データの少なくとも１つを取得可能である。また、測域センサ４４は、運搬機械１０との相対位置（相対的な距離及び方位）及びドリフトＤＲ又はクロスカットＣＲの壁面との相対位置の少なくとも一方を検出可能である。測域センサ４４は、検出した情報を処理装置７６に出力する。

[0113] 本実施形態において、ドリフトＤＲ及びクロスカットＣＲの壁面に関する情報が予め求められており、記憶装置７７に記憶されている。すなわち、ドリフトＤＲの壁面に関する情報は、事前に測定された既知の情報である。ドリフトＤＲの壁面に関する情報は、壁面の複数の部分におけるそれぞれの形状に関する情報及びそれら壁面の部分それぞれの絶対位置に関する情報を含む。記憶装置７７には、壁面の複数の部分の形状と、その形状を有する壁面の部分におけるそれぞれの絶対位置との関係が記憶されている。処理装置７６は、積込機械３０に設けられている測域センサ４４が検出したドリフトＤＲの壁面の検出結果（壁面の形状データ）と、記憶装置７７の記憶情報とに基づいて、ドリフトＤＲにおける積込機械３０の絶対位置及び方位を求めることができる。

[0114] 処理装置７６は、読取装置４３及び測域センサ４４の少なくとも一方を用いて導出された積込機械３０の現在位置（絶対位置）に基づいて、坑内ＭＩの決められた経路（目標経路）にしたがって積込機械３０が走行するように

、ドリフトDR又はクロスカットCRを走行する積込機械30を制御する。
このとき、処理装置76は、積込機械30が指定されたドロポイントDPに配置されるように、これを制御する。

[0115] 処理装置76は、例えば、CPUを含むマイクロコンピュータである。処理装置76は、前方撮像装置40C、後方撮像装置41C、非接触センサ42、読取装置43等の検出結果に基づいて、駆動制御装置48を介して走行装置34が備える電動機48L、48Rを制御する。そして、処理装置76は、所定の走行速度及び加速度で、前述した目標経路にしたがって積込機械30を走行させる。

[0116] 記憶装置77は、RAM、ROM、フラッシュメモリ及びハードディスクドライブの少なくとも1つを含み、処理装置76と接続される。記憶装置77は、処理装置76が積込機械30を自律走行させるために必要なコンピュータプログラム及び各種の情報を記憶している。通信装置52は、処理装置76と接続され、運搬機械10に搭載された通信装置及び管理装置3の少なくとも一方との間でデータ通信する。

[0117] 本実施形態において、積込機械30は、無人車両であり、自律走行が可能である。通信装置52は、管理装置3及び運搬機械10の少なくとも一方から送信された情報（指令信号を含む）を、アンテナ53を介して受信可能である。また、通信装置52は、前方撮像装置40C、後方撮像装置41C、非接触センサ42、読取装置43、測域センサ44、ジャイロセンサ45、速度センサ46及び加速度センサ47等が検出した情報を管理装置3及び運搬機械10の少なくとも一方に、アンテナ53を介して送信可能である。積込機械30は、自律走行が可能な無人車両に限定されない。例えば、管理装置3が、前方撮像装置40Cが撮像した画像を取得して図6に示す表示装置8に表示し、オペレーターは、表示された画像を視認しながら積込機械30の掘削、積込及び走行を遠隔操作により制御してもよい。また、管理装置3が、後方撮像装置41Cが撮像した画像を取得して図6に示す表示装置8に表示し、オペレーターは、表示された画像を視認しながら積込機械30の掘

削及び積込並びに運搬機械 10 のベッセル 11 の動作を遠隔操作により制御してもよい。

[0118] 例えば、速度センサ 46 及び加速度センサ 47 等が検出した情報を取得した管理装置 3 は、この情報を積込機械 30 の稼働情報として、例えば、記憶装置 3M に蓄積する。また、前方撮像装置 40C 又は後方撮像装置 41C が撮像した情報を管理装置 3 が取得した場合、オペレーターは、前方撮像装置 40C 又は後方撮像装置 41C が撮像した積込機械 30 の周辺の画像を視認しながら、積込機械 30 を操作することもできる。さらに、後方撮像装置 41C が検出したベッセル 11 の鉱石 MR の質量に関する情報を取得した運搬機械 10 は、この情報に基づいて、ベッセル 11 への鉱石 MR の積載量又はベッセル 11 の位置を制御することもできる。本実施形態において、積込機械 30 は、電動であるが、内燃機関が動力源であってもよい。次に、積込機械 30 の制御例を説明する。

[0119] <積込機械 30 の制御例>

本実施形態において、図 6 に示す管理装置 3 が、積込機械 30 が配置されるドロップポイント DP を決定し、積込機械 30 は、管理装置 3 の決定したドロップポイント DP に移動して、鉱石 MR を掘削する。図 20 に示す制御装置 75 は、アンテナ 53 及び通信装置 52 を介して管理装置 3 からの指令を受信し、指定されたドロップポイント DP に移動する。また、制御装置 75 は、ドロップポイント DP における生産量（採掘量）、現在位置及び積込機械 30 の状態に関する情報等を、積込機械 30 の稼働情報として、管理装置 3 に送信する。まず、積込機械 30 が、管理装置 3 によって決定されたドロップポイント DP に進入し、鉱石 MR を掘削して運搬機械 10 に鉱石 MR を積み込み、その後、他のドロップポイント DP に向かう一連の動作に関する制御を説明する。

[0120] （ドロップポイント DP への進入及び他のドロップポイント DP への移動）

図 21 から図 28 は、積込機械 30 がドロップポイント DP に進入し、鉱石を掘削した後、他のドロップポイント DP に向かう一連の動作を説明するため

の図である。積込機械 30 が備える制御装置 75 は、図 6 に示す管理装置 3 から、鉱石 MR の掘削及び積み込みを実行するドロップポイント DP の情報を取得する。積込機械 30 は、図 21 に示すように、ドリフト DR を矢印 FC で示す方向に走行し、目的のドロップポイント DP まで移動する。このとき、制御装置 75 は、積込機械 30 の姿勢を図 19 に示す走行時の姿勢とする。積込機械 30 の走行時において、制御装置 75 は、フィーダー 31、回転ローラー 33 及び回転体 36 を停止させている。

[0121] 積込機械 30 は、目的のドロップポイント DP の位置に到着したら、図 22 に示すように、目的のドロップポイント DP が存在するクロスカット CR と現在走行中のドリフト DR との交差点で方向転換する。このとき、制御装置 75 は、走行装置 34、より具体的には、図 20 に示す電動機 48 L、48 R の回転速度を制御して、積込機械 30 を方向転換させる。このときも、フィーダー 31、回転ローラー 33 及び回転体 36 は停止している。

[0122] 次に、積込機械 30 は、交差点でドロップポイント DP の地山 RM に貫入する準備をする。制御装置 75 は、積込機械 30 の姿勢を走行時の姿勢から貫入時及び掘削時の姿勢に変更する。貫入時及び掘削時の姿勢は、フィーダー 31 の積込側 31 F 及び貫入部材 35 を地面 G に近づけた姿勢である。また、制御装置 75 は、図 23 に示すように、電力ケーブル 7 の接続装置を起動させて、ドロップポイント DP に設けられている給電用のコネクタ 6 に電力ケーブル 7 を接続させる。積込機械 30 は、走行時には自身に搭載されている蓄電器から供給される電力によって走行するが、貫入時及び掘削時には、外部から供給される電力によって駆動されるからである。

[0123] 貫入の準備が完了したら、積込機械 30 は、図 24 に示すように、クロスカット CR に進入して、クロスカット CR の奥に存在する鉱石 MR の地山 RM に向かって走行し、貫入部材 35 及びフィーダー 31 の積込側 31 F を貫入させる。このとき、制御装置 75 は、回転ローラー 33 は停止させ、フィーダー 31 及び回転体 36 を駆動しながら積込機械 30 を地山 RM に向かって走行させる。フィーダー 31 は、上部の搬送ベルトが鉱石 MR の搬送方向

と同一の方向に駆動され、回転体 36 は、羽根 36B の地山 RM と対向する側が上向きになるように回転する。フィーダー 31 の貫入時における搬送速度は、掘削時よりも低い。

[0124] フィーダー 31 が搬送方向に駆動することにより、貫入時にフィーダー 31 に鉱石 MR が載った場合、この鉱石 MR は排出側 31F に搬送されるので、フィーダー 31 の詰まりが抑制される。また、回転体 36 が前述した方向に回転することにより、走行装置 34 の履帯 34C と地面 G との摩擦力が増加する。その結果、積込機械 30 は、貫入部材 35 及びフィーダー 31 の積込側 31F を、地山 RM へ確実に貫入させることができる。また、回転体 36 は、地山 RM の鉱石 MR を掻き乱すことで、鉱石 MR の崩れを助長して、貫入部材 35 及びフィーダー 31 の積込側 31F を地山 RM に貫入させやすくすることもできる。

[0125] 貫入部材 35 及びフィーダー 31 の積込側 31F が地山 RM に貫入したら、制御装置 75 は、固定装置 30F をクロスカット CR の壁面 CRW に向かって伸ばして、積込機械 30 をクロスカット CR 内に固定する。そして、図 25 に示すように、運搬機械 10 がドロップポイント DP に到着したら、積込機械 30 は、回転ローラー 33 を回転させて地山 RM から鉱石 MR を掘削してフィーダー 31 に送り込む。フィーダー 31 は、送り込まれた鉱石 MR を排出側 31E に搬送し、排出側 31E で待機している運搬機械 10 のベッセル 11 に鉱石 MR を積載する。掘削時における回転ローラー 33 の回転方向は、接触部材 33S の地山 RM と対向する側が下向きになるように回転する。制御装置 75 は、支持機構 32 を動作させて、回転ローラー 33 が地山 RM を掘削する位置を変更しながら掘削を続ける。このとき、制御装置 75 は、鉱石 MR の流れ方及び鉱石の寸法等といった鉱石 MR の状態に応じて、積込機械 30 を地山 RM 側に向かって進行させたり、地山 RM から離れる方向に移動させたりしてもよい。固定装置 30F と車体 30B の間に油圧シリンダを設け、固定装置 30F をクロスカット CR の壁面 CRW に固定した後に、油圧シリンダの駆動力を利用して車体 30B を地山 RM に貫入させてもよ

い。

[0126] 積込機械 30 は、現在のドロップポイント DP での掘削が終了し、他のドロップポイント DP に移動する場合、図 26 に示すように、クロスカット CR とドリフト DR との交差点に向かって矢印 FB で示す方向に後退する。この場合、制御装置 75 は、回転ローラー 33 を停止させ、フィーダー 31 を搬送方向とは逆方向に駆動する。このようにすることで、フィーダー 31 が地山 RM から抜けやすくなる。回転体 36 は停止していてもよいが、回転体 36 は、貫入時とは反対方向に回転してもよい。このようにすれば、フィーダー 31 及び貫入部材 35 がより地山 RM から抜けやすくなる。

[0127] 図 27 に示すように、積込機械 30 がクロスカット CR とドリフト DR との交差点に到着したら、制御装置 75 は、電力ケーブル 7 の接続装置を起動させて、ドロップポイント DP に設けられている給電用のコネクタ 6 から電力ケーブル 7 を取り外す。次に、制御装置 75 は、積込機械 30 の姿勢を貫入時及び掘削行時の姿勢から走行時の姿勢に変更する。走行時の姿勢は、フィーダー 31 の積込側 31F 及び貫入部材 35 が、貫入時及び掘削時よりも地面 G から遠ざかった姿勢である。

[0128] その後、制御装置 75 は、図 28 に示すように、走行装置 34 を制御することにより積込機械 30 を矢印 FT で示す方向に旋回させて、積込機械 30 の前後軸をドリフト DR が延びる方向と平行にする。この状態になったら、制御装置 75 は、走行装置 34 を制御して、ドリフト DR 内において積込機械 30 を矢印 FC で示す方向に走行させ、次のドロップポイント DP に移動させる。制御装置 75 は、管理装置 3 から取得した次のドロップポイント DP の位置に関する情報に基づき、積込機械 30 を走行させる。このような一連の動作により、積込機械 30 は、ドロップポイント DP 間を移動して、鉱石 MR を掘削することができる。次に、積込機械 30 の掘削時における制御について説明する。

[0129] (掘削時の制御)

図 29 は、積込機械 30 の掘削時の制御を説明するための図である。積込

機械 30 の掘削時において、制御装置 75 は、情報収集装置 40、本実施形態では前方撮像装置 40C が取得した鉱石情報に基づいて、フィーダー 31、回転ローラー 33、支持機構 32 及び走行装置 34 の少なくとも 1 つを制御する。積込機械 30 が掘削する場合、前方撮像装置 40C は、回転ローラー 33 が地山 RM の鉱石 MR を掘削している状況を撮像する。前方撮像装置 40C によって撮像された画像は、鉱石情報である。

[0130] 積込機械 30 の掘削時において、制御装置 75 は、例えば、前方撮像装置 40C によって撮像された画像を画像処理し、鉱石 MR を抽出する。そして、制御装置 75 は、抽出した鉱石 MR から、地山 RM の形状、鉱石 MR の寸法、鉱石 MR の移動速度及び鉱石 MR の移動方向等を求める。そして、制御装置 75 は、例えば、地山 RM の形状又は形状の変化から、鉱石 MR が掘削されていない部分を抽出し、支持機構 32 を駆動してその部分に回転ローラー 33 を押し当てて掘削する。また、制御装置 75 は、抽出した鉱石 MR の動きの変化から、ドロップポイント DP の上方 U にアーチングと呼ばれる鉱石 MR の詰まり（鉱石詰まり）が発生していると判断した場合、支持機構 32 を駆動してその部分に回転ローラー 33 を押し当てて鉱石詰まりを解消する。

[0131] （制御例 1）

鉱石情報が、地山 RM からフィーダー 31 の積込側 31F に向かって移動する鉱石 MR の流れ（以下、適宜鉱石流れという）が相対的に少ないという情報である場合、フィーダー 31 に送り込まれる鉱石 MR が少ないことを意味する。したがって、このような場合、制御装置 75 は、地山 RM からより多くの鉱石 MR を掘削するように制御する。このため、制御装置 75 は、回転ローラー 33 を地山 RM に押し付けるように支持機構 32 を動作させること及び回転ローラー 33 の回転速度を増加させることの少なくとも一方を実行する。

[0132] この場合、制御装置 75 は、前方撮像装置 40C に、時間を異ならせて複数のタイミングで地山 RM を撮像させることによって複数の画像を取得する

。そして、制御装置 7 5 は、取得した複数の画像から、地山 R M から積込側 3 1 F に向かう鉱石 M R の動きを求めることにより、鉱石流れを求める。制御装置 7 5 は、得られた鉱石流れに関する情報を鉱石情報として管理装置 3 に送信する。管理装置 3 は、取得した鉱石情報を記憶装置 3 M に記憶し、この鉱石情報を鉱山の管理に用いる。

[0133] (制御例 2)

鉱石情報が、地山 R M からフィーダー 3 1 に向かう鉱石流れが相対的に多いという情報である場合、フィーダー 3 1 に送り込まれる鉱石 M R が多いことを意味する。この場合、フィーダー 3 1 の搬送能力を超えた鉱石 M R がフィーダー 3 1 に送り込まれると、フィーダー 3 1 にはオーバーフローが発生する可能性がある。このため、制御装置 7 5 は、回転ローラー 3 3 を地山 R M から遠ざけるように支持機構 3 2 を動作させること及び回転ローラー 3 3 の回転速度を低下させることの少なくとも一方を実行する。このようにすることで、フィーダー 3 1 に送り込まれる鉱石 M R の量が少なくなるので、フィーダー 3 1 にオーバーフローが発生する可能性を低減できる。

[0134] 制御装置 7 5 は、鉱石流れの大小で回転ローラー 3 3 を地山 R M に押し付けたり離したりする他に、回転ローラー 3 3 の負荷に応じて地山 R M に近づけたり離したりしてもよい。制御装置 7 5 は、回転ローラー 3 3 の負荷が高まり回転速度が低下したりトルクが過大になったりした場合は、回転ローラーを保護するために地山 R M から遠ざけてもよい。

[0135] (制御例 3)

鉱石情報が、ドロポイント D P に、鉱石詰まりが発生しているという情報である場合、そのドロポイント D P からは鉱石 M R を採掘することができない。この場合、制御装置 7 5 は、鉱石詰まりが発生している箇所に回転ローラー 3 3 を押し付けるように支持機構 3 2 を動作させる。このようにすることで、積込機械 3 0 は、鉱石詰まりを解消して、鉱石の採掘を継続することができる。積込機械 3 0 が、鉱石詰まりの発生している箇所に回転ローラー 3 3 を押し付けてその部分を掘削しても鉱石詰まりが解消できなかった

場合、制御装置 75 はその旨の情報を管理装置 3 に送信する。この情報を取得した管理装置 3 は、この情報を送信した積込機械 30 を、鉱石詰まりが解消できなかったドロポイント DP とは異なるドロポイント DP に移動させる。

[0136] (制御例 4)

鉱石情報が、地山 RM からフィーダー 31 に向かう鉱石流れが相対的に少ないという情報である場合、鉱石流れが相対的に多い場合と同様にフィーダー 31 が駆動されていると、無駄に電力を消費することになる。このため、制御装置 75 は、フィーダー 31 の搬送速度を低下させる。このようにすることで、電力消費を抑制することができる。鉱石情報が、地山 RM からフィーダー 31 に向かう鉱石流れが相対的に多いという情報である場合、鉱石流れが相対的に少ない場合と同様にフィーダー 31 が駆動されていると、フィーダー 31 にはオーバーフローが発生する可能性がある。このため、制御装置 75 は、フィーダー 31 の搬送速度を増加させる。このようにすることで、フィーダー 31 にオーバーフローが発生する可能性を低減することができる。

[0137] (制御例 5)

鉱石情報が、地山 RM にフィーダー 31 が搬送可能な寸法を超える鉱石 MR があるという情報である場合、フィーダー 31 に鉱石 MR の詰まりが発生する可能性がある。このようなドロポイント DP では、積込機械 30 はこれ以上鉱石 MR を掘削できない。このため、制御装置 75 は、積込機械 30 が地山 RM から離れる方向に移動するように、走行装置 34 を制御する。このようにすることで、管理装置 3 は、積込機械 30 が移動することで空いたクロスカット CR に、例えば、鉱石 MR を破碎する機械を向かわせて鉱石 MR を破碎させたり、積込機械 30 を他のドロポイント DP に移動させたりすることができる。制御装置 75 は、地山 RM にフィーダー 31 が搬送可能な寸法を超える鉱石 MR があるという情報を、管理装置 3 に送信する。

[0138] (制御例 6)

鉱石情報が、地山RMの鉱石MRはフィーダー31が搬送可能な寸法であるという情報である場合、制御装置75は、搬送可能な鉱石MRに回転ローラー33を押し付けるように、支持機構32を制御する。このようにすることで、積込機械30は、回転ローラー33によって地山RMを掘削し、掘削された鉱石MRをフィーダー31に送り込んで、ドロップポイントDPでの鉱石MRの採掘を継続する。制御装置75は、得られた鉱石MRの寸法に関する情報を鉱石情報として管理装置3に送信する。管理装置3は、取得した鉱石情報を記憶装置3Mに記憶し、この鉱石情報を鉱山Mの管理に用いる。

[0139] また、鉱石情報が、地山RMの鉱石MRはフィーダー31が搬送可能な寸法であるという情報である場合、制御装置75は回転ローラー33を停止させ、搬送可能な鉱石MRを回転ローラー33でフィーダー31に移動させるように、支持機構32を制御してもよい。具体的には、制御装置75は、図29に示す支持機構32のブーム32a及びアーム32bの少なくとも一方を揺動させ、回転ローラー33で鉱石MRをフィーダー31側に掻き込んでフィーダー31に送り込む。制御装置75は、地山RMの状態に応じて、回転ローラー33の回転又は支持機構32の動作のいずれか一方を選択し、鉱石MRをフィーダー31に送り込んでもよい。次に、積込機械30が坑道R、特にドリフトDRを走行するときの制御例を説明する。

[0140] (ドリフトDRを走行する際の制御)

積込機械30がドリフトDRを走行しているときにおいて、前方撮像装置40Cが、積込機械30の進行方向側に岩石等の障害物が存在するという情報を取得した場合、制御装置75は、回転ローラー33を障害物に接触させてこれを移動させるように支持機構32を制御する。制御装置75は、障害物に関する情報を管理装置3に送信する。管理装置3は、取得した情報を記憶装置3Mに記憶し、この鉱石情報を鉱山の管理に用いる。障害物に接触させるにあたって、制御装置75は、図29に示す支持機構32のブーム32a及びアーム32bの少なくとも一方を揺動させ、回転ローラー33で障害物を積込機械30の進路から排除する。この場合、制御装置75は、回転ロ

ーラー３３を回転させてもよいし、回転させなくてもよい。

[0141] また、制御装置７５は、障害物をフィーダー３１側に掻き込んでフィーダー３１に積載して搬送してもよい。障害物をフィーダー３１に積載する場合、制御装置７５は、フィーダー３１の姿勢を掘削時の姿勢にする。フィーダー３１に積載された障害物は、例えば、積込機械３０が次に鉱石MRを掘削する際に、運搬機械１０に積載される。このように、積込機械３０は、支持機構３２及び回転ローラー３３を有する掻き込み装置３０DMを用いて進路に存在する障害物を排除して、ドリフトDR内を通過するスペースを作ることができる。

[0142] 制御装置７５は、例えば、図１３から図１５に示す切替機構８０の動作を制御してもよい。例えば、制御装置７５は、地山RMの鉱石MRの寸法がフィーダー３１によって搬送可能であるという鉱石情報を得た場合、切替機構８０の蓋８２を開いて支持体８１の間から鉱石MRを通過させる。また、制御装置７５は、地山RMの鉱石MRの寸法がフィーダー３１によって搬送不可能であるという鉱石情報を得た場合、切替機構８０の蓋８２を閉じる。このようにすることで、積込機械３０は、フィーダー３１が鉱石MRを搬送できない場合には、鉱石MRがフィーダー３１から排出されることを回避することができる。また、制御装置７５は、フィーダー３１の動作に連動させて切替機構８０を制御してもよい。例えば、制御装置７５は、フィーダー３１が鉱石MRを搬送する方向に向かって動作している場合に切替機構８０の蓋８２を開き、フィーダー３１が鉱石MRを搬送する方向とは反対方向に向かって動作している場合又は停止している場合に切替機構８０の蓋８２を閉じる。このようにすることで、積込機械３０は、フィーダー３１から鉱石MRを確実に排出でき、また、フィーダー３１から鉱石MRを排出しない場合には、確実に鉱石MRが排出されないようにすることができる。また、切替機構８０は、フィーダー３１が鉱石MRを搬送するとき以外は、蓋８２が閉じられていてもよい。

[0143] 本実施形態においては、積込機械３０の制御装置７５が前方撮像装置４０

Cによって撮像された画像に基づいて、前述した制御を実行する。この場合、地山RM等の3次元の空間データが必要になるので、前方撮像装置40Cとしては、ステレオカメラ又は3次元スキャナのような3次元の空間データを取得できる装置が用いられる。本実施形態においては、前方撮像装置40Cによって撮像された画像を鉱石情報として管理装置3が取得し、オペレーターが表示装置8に表示された前述の画像を視認しながら、遠隔操作によって前述した制御を実行してもよい。この場合、地山RM等の3次元の空間データは不要なので、前方撮像装置40Cは、通常のカメラのような、3次元の空間データを取得できない装置であってもよい。次に、積込機械30及び掻き込み装置30DMの変形例を説明する。

[0144] (第1変形例)

図30は、第1変形例に係る積込機械30A及び掻き込み装置30DMAを示す側面図である。図31は、第1変形例に係る積込機械30A及び掻き込み装置30DMAを示す平面図である。この積込機械30Aが備える掻き込み装置30DMAのアーム32bAは、第1の軸線Zaと平行な軸線Za'と、第1の軸線Zaと直交する第2の軸線と平行な軸線Zbとの両方の周りを揺動することができる。

[0145] 掻き込み装置30DMAは、回転ローラー33Aと、支持機構32Aとを有する。支持機構32Aは、車体30BDに取り付けられて、第1の軸線Zaの周りを揺動するブーム32aAと、第1の軸線Zaと平行な軸線Za'の周りを揺動するアーム32bAと、ブーム32aAとアーム32bAとを連結する連結部材32cとを有する。本変形例において、アーム32bAは1本である。連結部材32cは、ブーム32aAに取り付けられる。アーム32bAは、第1アーム32dと第2アーム32eとを有しており、第1アーム32dが連結部材32cに取り付けられる。

[0146] 本変形例において、ブーム32aAは、2本の第1棒状部材32LB、32LBと、2本の棒状部材32LB、32LBを連結する梁32JAとを有する。2本の第1棒状部材32LB、32LBは、車体10Bの両側に設け

られる。梁 3 2 J A の下方には、複数の前方撮像装置 4 0 C が積込機械 3 0 の幅方向 W に向かって取り付けられる。ブーム 3 2 a A が有するそれぞれの第 1 棒状部材 3 2 L B、3 2 L B は、車体 3 0 B D に、第 1 の軸線 Z a と平行なピンによりピン結合されている。このため、ブーム 3 2 a A は、第 1 の軸線 Z a の周りを揺動する。本変形例において、ブーム 3 2 a A は、第 1 棒状部材 3 2 L B と車体 3 0 B D との間に設けられたアクチュエータとしての油圧シリンダ 3 2 C 1 が伸縮することによって揺動する。本変形例において、ブーム 3 2 a A が有する第 1 棒状部材 3 2 L B は 2 本なので、油圧シリンダ 3 2 C 1 も 2 本である。ブーム 3 2 a A を揺動させる装置は、油圧シリンダ 3 2 C 1 に限定されず、例えば、電動機等であってもよい。

[0147] 連結部材 3 2 c とブーム 3 2 a A の梁 3 2 J A とは、第 1 の軸線 Z a と平行な軸線 Z a' と平行なピンによりピン結合されている。このため、連結部材 3 2 c は、ブーム 3 2 a A に対して、第 1 の軸線 Z a と平行な軸線 Z a' の周りを揺動する。連結部材 3 2 c が揺動することにより、これにピン結合された第 1 アーム 3 2 d、第 2 アーム 3 2 e 及び第 2 アーム 3 2 e の先端に取り付けられた回転ローラー 3 3 A も揺動する。本変形例において、連結部材 3 2 c は、自身とブーム 3 2 a A との間に設けられたアクチュエータとしての油圧シリンダ 3 2 C 2 が伸縮することによって揺動する。連結部材 3 2 c を揺動させる装置は、油圧シリンダ 3 2 C 2 に限定されず、例えば、電動機等であってもよい。本変形例において、かき寄せ装置 3 0 D M は、2 個の回転ローラー 3 3 A を有する。2 個の回転ローラー 3 3 A は、アーム 3 2 b A の第 2 アーム 3 2 e の先端に、これを挟んで設けられる。

[0148] 第 2 アーム 3 2 e は、第 1 アーム 3 2 d に差し込まれており、第 1 アーム 3 2 d 及び第 2 アーム 3 2 e の長手方向（これらが延びる方向）に対して移動することができる。第 2 アーム 3 2 e は、第 1 アーム 3 2 d の内部に格納されたアクチュエータ（例えば、油圧シリンダ）によって、第 1 アーム 3 2 d に対してその長手方向（図 3 0 の矢印 S で示す方向）に伸縮する。このような構造により、アーム 3 2 b A は、長さが変化するので、第 2 アーム 3 2

eの先端に取り付けられた回転ローラー33Aと車体10Bとの距離を変更することができる。このため、回転ローラー33Aが掘削できる範囲が大きくなるので、地山RMから鉱石MRをより効率よく掘削することができる。回転ローラー33Aは、アーム32bAが伸縮する方向と平行な軸線の周りを回転してもよい。このようにすれば、回転ローラー33Aが掘削できる範囲がさらに大きくなるので、地山RMから鉱石MRをさらに効率よく掘削することができる。本変形例において、アーム32bAの伸縮及びアーム32bAが伸縮する方向と平行な軸線の周りにおける回転ローラー33Aの回転は必須ではない。

[0149] 連結部材32cとアーム32bAの第1アーム32dとは、第1の軸線Zaと直交する第2の軸線Zbと平行なピンによりピン結合されている。第1アーム32dの幅方向Wの両側には、それぞれアクチュエータとしての油圧シリンダ32C3が設けられている。油圧シリンダ32C3は、第1アーム32dと連結部材32cとの間に設けられている。一方の油圧シリンダ32C3が伸び、他方の油圧シリンダ32C3が縮むと、第1アーム32dは縮んだ方の油圧シリンダ32C3が取り付けられている側に接近する。このような構造により、第1アーム32dは、ブーム32aA、より具体的にはブーム32aAに連結されている連結部材32cに対して、第2の軸線Zbの周りを揺動する。油圧シリンダ32C3は、1本でもよい。

[0150] 第1アーム32dが第2の軸線Zbの周りを揺動することにより、アーム32bA及びこれの先端に取り付けられた回転ローラー33Aも、第2の軸線Zbの周りを揺動する（図31の矢印Y1で示す方向）。このため、回転ローラー33Aは、図13等 to 示すフィーダー31の幅方向Wに移動することができる。結果として積込機械30Aは、回転ローラー33Aが掘削できる範囲が大きくなるので、地山RMから鉱石MRをより効率よく掘削することができる。また、アーム32bAが連結部材32cに対して第2の軸線Zbの周りを揺動し、連結部材32cがブーム32aAに対して第1の軸線と平行な軸線Za'の周りを揺動することにより、回転ローラー33Aの可動

範囲を大きくすることができる。

[0151] 本変形例は、前述した実施形態と比較して、回転ローラー 33A が移動できる範囲が大きくなるので、積込装置 30A が地山 RM を掘削する際の自由度が向上する。次に、第 2 変形例について説明する。第 1 変形例の構成は、以下の変形例においても適宜適用することができる。

[0152] (第 2 変形例)

図 32 は、第 2 変形例に係る積込機械 30B 及び掻き込み装置 30DMB を示す平面図である。図 33 は、第 2 変形例に係る積込機械 30B 及び掻き込み装置 30DMB を示す側面図である。図 34 は、回転ローラー 33B の変形例を示す図である。第 2 変形例の掻き込み装置 30DMB は、第 1 変形例の掻き込み装置 DMA と同様であるが、2 個の回転ローラー 33B を 2 本のアーム 32bB によって支持し、それぞれの回転ローラー 33B を独立して移動させる点異なる。

[0153] 掻き込み装置 30DMB は、2 個の回転ローラー（第 1 回転ローラー及び第 2 回転ローラー）33B、33B と、支持機構 32B とを有する。支持機構 32B は、車体 30BD に取り付けられて、第 1 の軸線 Za の周りを揺動するブーム 32aB と、第 1 の軸線 Za と平行な軸線 Za' の周りを揺動する 2 本のアーム 32bB と、ブーム 32aB とアーム 32bB とを連結する 2 個の連結部材 32c、32c とを有する。2 個の連結部材 32c は、ブーム 32aB が有する 2 本の第 1 棒状部材 32LB、32LB を連結する梁 32JB に設けられている。それぞれのアーム 32bB、32bB は、第 1 アーム 32d と第 2 アーム 32e とを有しており、それぞれの第 1 アーム 32d、32d が連結部材 32c、32c に取り付けられる。

[0154] ブーム 32aB の構造は、梁 32JB に 2 個の連結部材 32c、32c が取り付けられる以外は第 1 変形例のブーム 32aA と同様である。それぞれの第 1 アーム 32d とそれぞれの連結部材 32c とは、軸線 Za' と平行なピンによりピン結合されている。このため、それぞれの第 1 アーム 32d は、連結部材 32c に対して、第 1 の軸線 Za と平行な軸線 Za' の周りを揺

動する。第1アーム32dが揺動することにより、アーム32bB及びこれの先端に取り付けられた回転ローラー33Bも揺動する。このため、それぞれの回転ローラー33B、33Bは、独立して第1の軸線Zaと平行な軸線Za'の周りを揺動することができる。それぞれの回転ローラー33B、33Bは、それぞれ別個の電動機33M、33Mによって駆動される。それぞれの回転ローラー33B、33Bは、2本のアーム32bBの間に対向して配置される。図34に示すように、1本の第2アーム32eを挟んで2個の回転ローラー（第1回転ローラー及び第2回転ローラー）33Bs、33Bsが取り付けられていてもよい。それぞれのアーム32bB、32bBの構造は、第1変形例のアーム32bAと同様である。

[0155] それぞれの連結部材32c、32cとブーム32aBの梁32JBとは、第1の軸線Zaと直交する第2の軸線Zbと平行なピンによりピン結合されている。それぞれの連結部材32cには、それぞれアクチュエータとしての油圧シリンダ32C3が設けられている。油圧シリンダ32C3は、連結部材32cと梁32JBとの間に設けられている。それぞれの油圧シリンダ32C3が伸縮することにより、それぞれの連結部材32cは、ブーム32aBに対して、第2の軸線Zbの周りを揺動する。

[0156] それぞれの連結部材32cが第2の軸線Zbの周りを揺動し、それぞれのアーム32bBが軸線Za'の周りを揺動することにより、それぞれのアーム32bBの先端に取り付けられた回転ローラー33B、33Bは、それぞれが独立して第2の軸線Zbの周りを揺動し（図32の矢印Y1で示す方向）、かつ軸線Za'の周りを揺動する。このため、それぞれの回転ローラー33B、33Bは、独立して上下方向及び図14等を示すフィーダー31の幅方向Wに移動することができる。また、それぞれの回転ローラー33B、33Bは、それぞれのアーム32bBの長手方向（図32の矢印Sで示す方向）における伸縮にしたがって独立して移動する。結果として積込機械30Bは、回転ローラー33Bが掘削できる範囲が大きく、かつ動作の自由度が大きくなるので、地山RMから鉱石MRをより効率よく掘削することができる。

る。

[0157] 本変形例は、前述した実施形態と比較して、回転ローラー 33B、33B が移動できる範囲が大きくなり、かつ動作の自由度が大きくなるので、積込装置 30B が地山 RM を掘削する際の自由度が向上する。次に、第 3 変形例について説明する。第 1 変形例及び第 2 変形例の構成は、以下の変形例においても適宜適用することができる。

[0158] (第 3 変形例)

図 35 は、第 3 変形例に係る積込機械 30D 及び掻き込み装置 30DMD を示す平面図である。図 36 は、第 3 変形例に係る積込機械 30D 及び掻き込み装置 30DMD を示す側面図である。積込機械 30D が備える掻き込み装置 30DMD は、2 個の回転ローラー（第 1 回転ローラー及び第 2 回転ローラー）33Bs、33Bs と、支持機構 32D とを有する。支持機構 32D は、棒状部材である 2 本のブーム 32aD を有する。ブーム 32aD の一端部が、それぞれスイングサークル 32SC、32SC に取り付けられている。それぞれのスイングサークル 32SC、32SC は、車体 30BD に設けられており、第 1 の軸線 Za と直交する第 2 の軸線 Zb を中心として、図 35 の矢印 Ry で示す方向に回転する。

[0159] それぞれのブーム 32aD は、それぞれスイングサークル 32SC、32SC に支持されて、第 1 の軸線 Za の周りを揺動する。2 本のブーム 32aD は、スイングサークル 32SC に取り付けられている端部とは反対側の端部が、梁 32JD と結合されている。このような構造により、それぞれのスイングサークル 32SC、32SC が回転すると、それぞれのブーム 32aD は、独立して第 2 の軸線 Zb の周りを揺動する。

[0160] それぞれのアーム 32bD、32bD の第 1 アーム 32d、32d と、ブーム 32aD が備えるそれぞれの第 1 棒状部材 32LB、32LB とは、軸線 Za' と平行なピンによりピン結合されている。軸線 Za' は、第 1 の軸線 Za と平行である。それぞれのアーム 32bD、32bD の第 1 アーム 32d、32d とそれぞれのブーム 32aD との間には、それぞれアクチュエ

ータとしての油圧シリンダ32C2が設けられている。それぞれの油圧シリンダ32C2、32C2が伸縮することにより、それぞれのアーム32bD、32bD及びこれに支持される回転ローラー33Bs、33Bsは、軸線Za'を中心として揺動する。また、それぞれのスイングサークル32SC、32SCが回転すると、梁32JDの移動とともに、それぞれの回転ローラー33Bs、33Bsも第2の軸線Zbを中心として揺動する。

[0161] 本変形例において、それぞれのアーム32bDの先端に取り付けられた回転ローラー33Bs、33Bsは、それぞれ独立して軸線Za'及び第2の軸線Zbの周りを揺動する。また、それぞれの回転ローラー33Bs、33Bsは、それぞれのアーム32bDの長手方向（図32の矢印Sで示す方向）における伸縮にしたがって独立して移動する。このため、本変形例は、回転ローラー33Bs、33Bsが掘削できる範囲が大きく、かつ動作の自由度が大きくなるので、積込機械30Dが地山RMから鉱石MRをより効率よく掘削することができる。

[0162] 以上、本実施形態及びその変形例において、鉱山の管理システム1は、積込機械30と運搬機械10との機能を分離している。このため、積込機械30は、掘削及び搬送に特化でき、運搬機械10は鉱石MRの運搬に特化できるので、それぞれの能力を最大限発揮させることができる。結果として、鉱山の管理システム1は、鉱山Mの生産性を向上させることができる。

[0163] 鉱山の管理システム1は、積込機械30及び運搬機械10を移動可能としているので、掘削現場の状況変化に容易に対応することができる。例えば、ドロップポイントDPに鉱石詰まりが発生したり、積込機械30のフィーダー31が搬送できない大塊の鉱石MRがドロップポイントDPに現れたりした場合、積込機械30は別のドロップポイントDPに移動して、鉱石MRの採掘を継続することができる。このため、鉱山の管理システム1は、鉱石MRが採掘できない時間を最小限に抑えることができるので、鉱山Mの生産性を向上させることができる。

[0164] 積込機械30は、回転ローラー33及びフィーダー31を備えているので

、連続して鉱石MRを掘削して、運搬機械10に積載することができる。このため、積込機械30は、掘削した鉱石MRを迅速に運搬機械10に積載することができるので、積載に要する時間を短縮して、鉱山Mの生産性を向上させることができる。

[0165] ドローポイントDPに設置した掘削機械を用いて鉱石MRを採掘する手法があるが、この手法は、ドローポイントDPに掘削機械を固定するため、掘削機械の移動が制限される。このため、ドローポイントDPにアーチングが発生したり、鉱石MRの大塊がドローポイントDPに現れたりした場合には、岩石の破碎機能を有した掘削機械がドローポイントDPに接近することが困難である。また、大塊を破碎するための発破により、掘削機械がダメージを受ける可能性もある。鉱山の管理システム1は、前述したように、積込機械30が自走できるので、積込機械30は、鉱石詰まり等が発生したドローポイントDPとは別のドローポイントDPに移動して、鉱石MRの採掘を継続することができる。結果として、鉱山の管理システム1は、鉱石MRが採掘できない時間を最小限に抑えることができるので、鉱山Mの生産性を向上させることができる。

[0166] 本実施形態及びその変形例は、回転ローラー33A、33B等を、積込機械30A、30B等の上下方向及び幅方向の両方に移動させることができる。このため、本実施形態及びその変形例は、回転ローラー33A、33B等が掘削できる範囲が大きく、かつ動作の自由度が大きくなるので、積込機械30A、30B等が地山RMから鉱石MRをより効率よく掘削することができる。その結果、本実施形態及びその変形例は、鉱山Mの生産性を向上させることができる。

[0167] 前述した構成要素には、当業者が容易に想定できるもの、実質的に同一のもの、いわゆる均等の範囲のものが含まれる。さらに、前述した構成要素は適宜組み合わせることが可能である。さらに、本実施形態の要旨を逸脱しない範囲で構成要素の種々の省略、置換又は変更を行うことができる。

符号の説明

[0168] 1 鉱山の管理システム

3 管理装置

10 運搬機械

11 ベッセル

30、30A、30B、30D 積込機械

30BD 車体

30DM、30DMA、30DMB、30DMD 掻き込み装置

31 フィーダー

32 支持機構

32b、32bA、32bB、32bD アーム

32d 第1アーム

32e 第2アーム

32SC スイングサークル

32a、32aA、32aB、32aD ブーム

32、32A、32B、32D 支持機構

32J、32JA、32JB、32JD 梁

32c 連結部材

33、33A、33B、33Bs 回転ローラー

33D 回転部材

34 走行装置

35、35a、35b 貫入部材

36 回転体

40、41 情報収集装置

40C 前方撮像装置

41C 後方撮像装置

52 通信装置

53 アンテナ

70、75 制御装置

7 1、7 6 処理装置

7 2、7 7 記憶装置

8 0 切替機構

請求の範囲

- [請求項1] 鉱体の内部に設置された採掘場所に形成された鉱石の地山から前記鉱石を積み込んで、前記地山から離れる方向に搬送して排出する搬送装置と、
- 前記搬送装置の積込側に設けられて、前記地山に貫入する貫入部材と、
- 前記搬送装置及び前記貫入部材が取り付けられた車体を走行させ、かつ前記搬送装置を動作させながら前記地山に前記貫入部材を貫入させる走行装置と、
- を含む、積込機械。
- [請求項2] 前記貫入部材は、錐体の形状をした部材であり、前記部材の頂部が前記地山に貫入する、請求項 1 に記載の積込機械。
- [請求項3] 前記貫入部材は、前記地山に貫入する第 1 の板状部材と、
- 前記第 1 の板状部材の板面と交差して前記第 1 の板状部材に取り付けられ、かつ前記搬送装置の積込側に設けられる第 2 の板状部材と、
- を含む、請求項 1 に記載の積込機械。
- [請求項4] 前記搬送装置の搬送方向と直交する方向における両側には、回転体が設けられ、
- 前記回転体は、前記貫入部材が前記地山に貫入するときに回転する、請求項 1 から請求項 3 のいずれか 1 項に記載の積込機械。
- [請求項5] 前記搬送装置に前記鉱石が積み込まれる部分と、前記搬送装置から前記鉱石が排出される部分との間には、前記鉱石の排出と排出の停止とを切り替える切替機構が設けられる、請求項 1 から請求項 4 のいずれか 1 項に記載の積込機械。
- [請求項6] 前記車体は、前記車体の外側に向かって伸びて、前記採掘場所につながる坑道の壁面に押し付けられる固定装置を有する、請求項 1 から請求項 5 のいずれか 1 項に記載の積込機械。
- [請求項7] 前記貫入部材は、前記車体の上下方向、幅方向、前後方向及び前後

方向軸と平行な軸線周りにおける回転方向の少なくとも 1 方向に往復運動する、請求項 1 から請求項 6 のいずれか 1 項に記載の積込機械。

[請求項 8]

鉋体の内部に設置された採掘場所に形成された鉋石の地山から前記鉋石を積み込んで、前記地山から離れる方向に搬送して排出する搬送装置と、

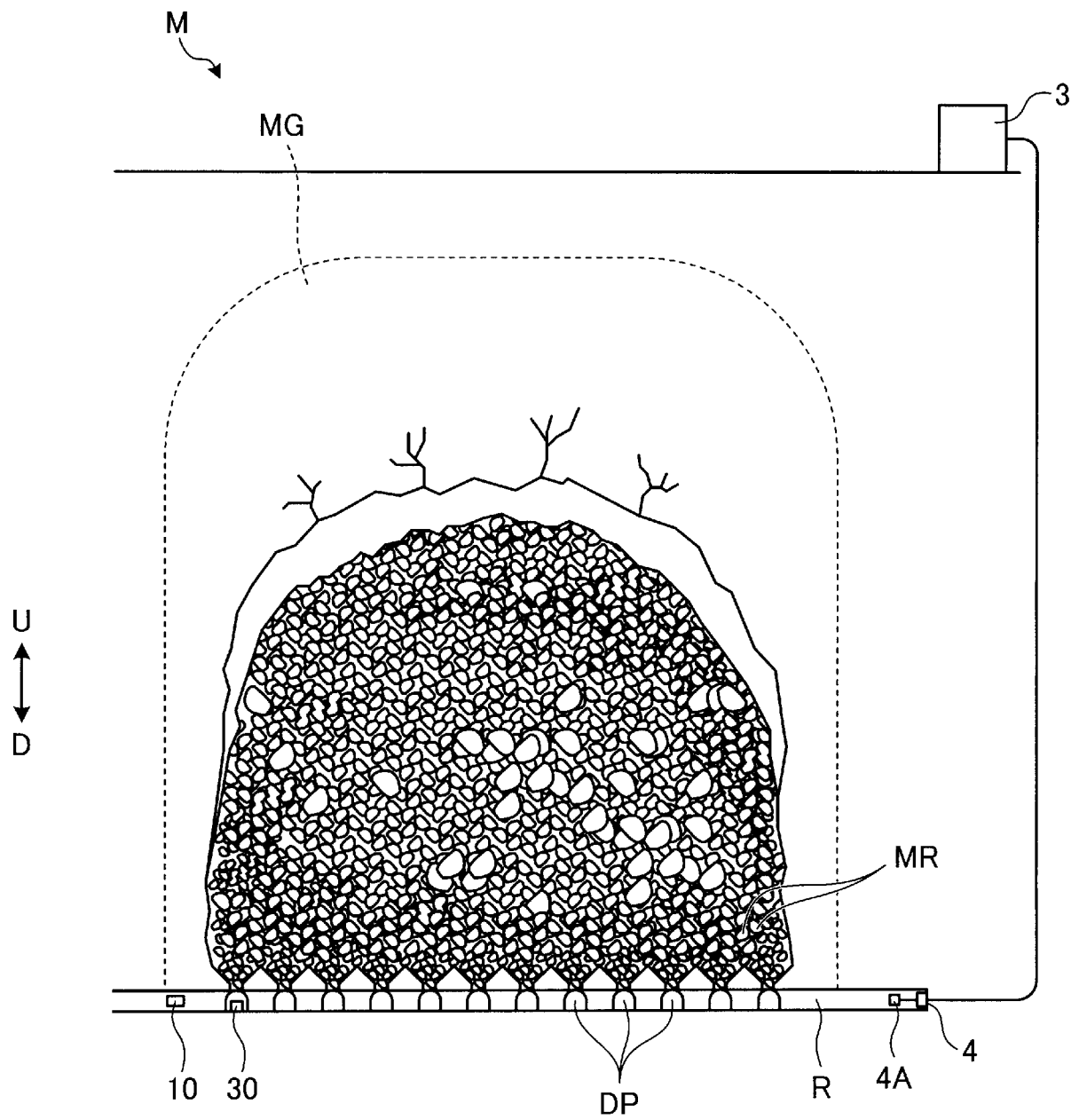
前記搬送装置の積込側に設けられて、前記地山に貫入する貫入部材と、

前記搬送装置及び前記貫入部材が取り付けられた車体を走行させ、かつ前記搬送装置を動作させながら前記地山に前記貫入部材を貫入させる走行装置と、

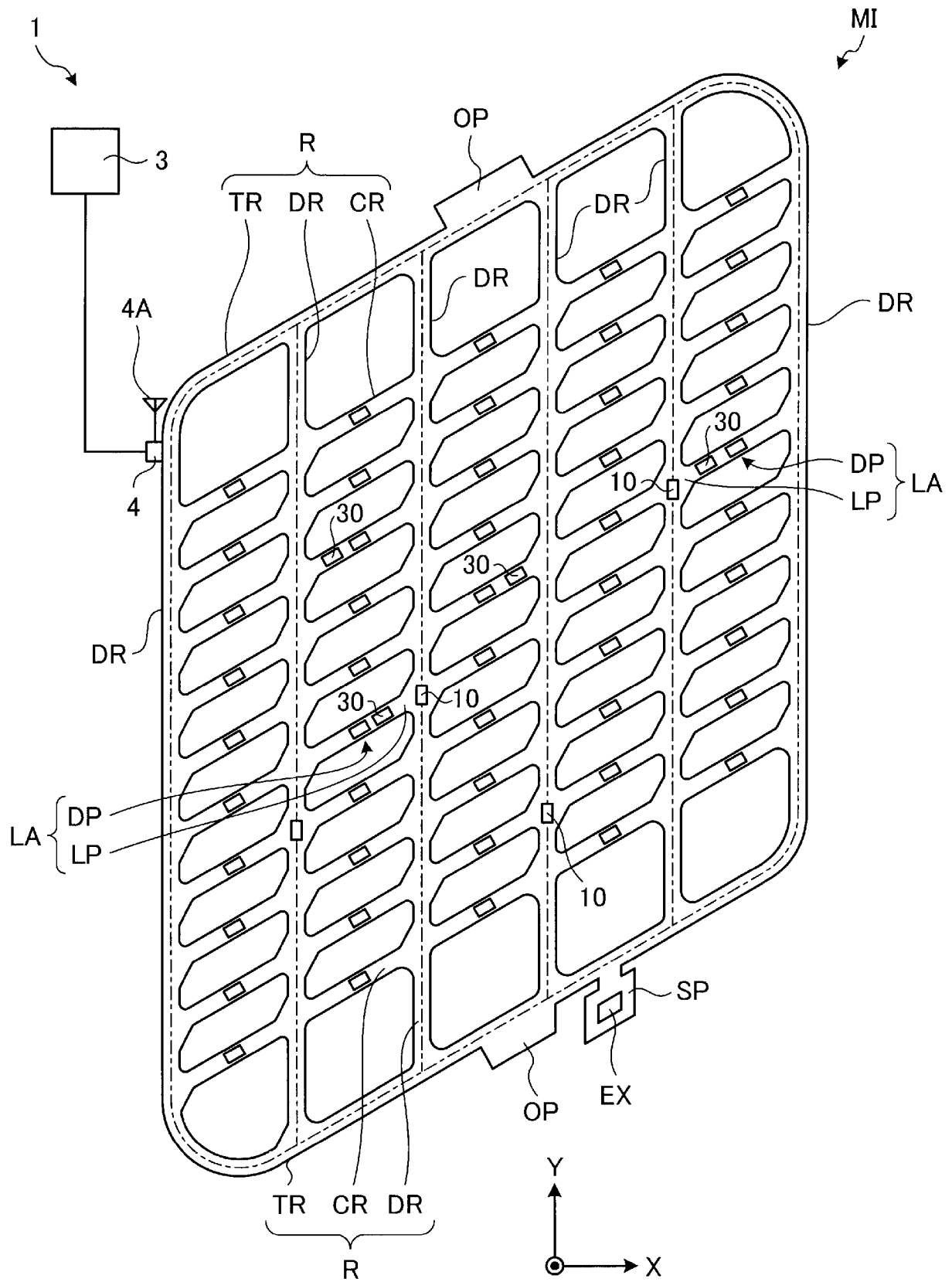
前記搬送装置の搬送方向と直交する方向における両側に設けられる回転体と、を含み、

前記貫入部材が前記地山に貫入する場合には、前記搬送装置が前記鉋石の搬送方向と同一の方向に動作し、前記回転体は、前記貫入部材が前記地山に貫入するときには、前記車体を地面に押し付ける方向に回転する、積込機械。

[図1]



[図2]



[図3]

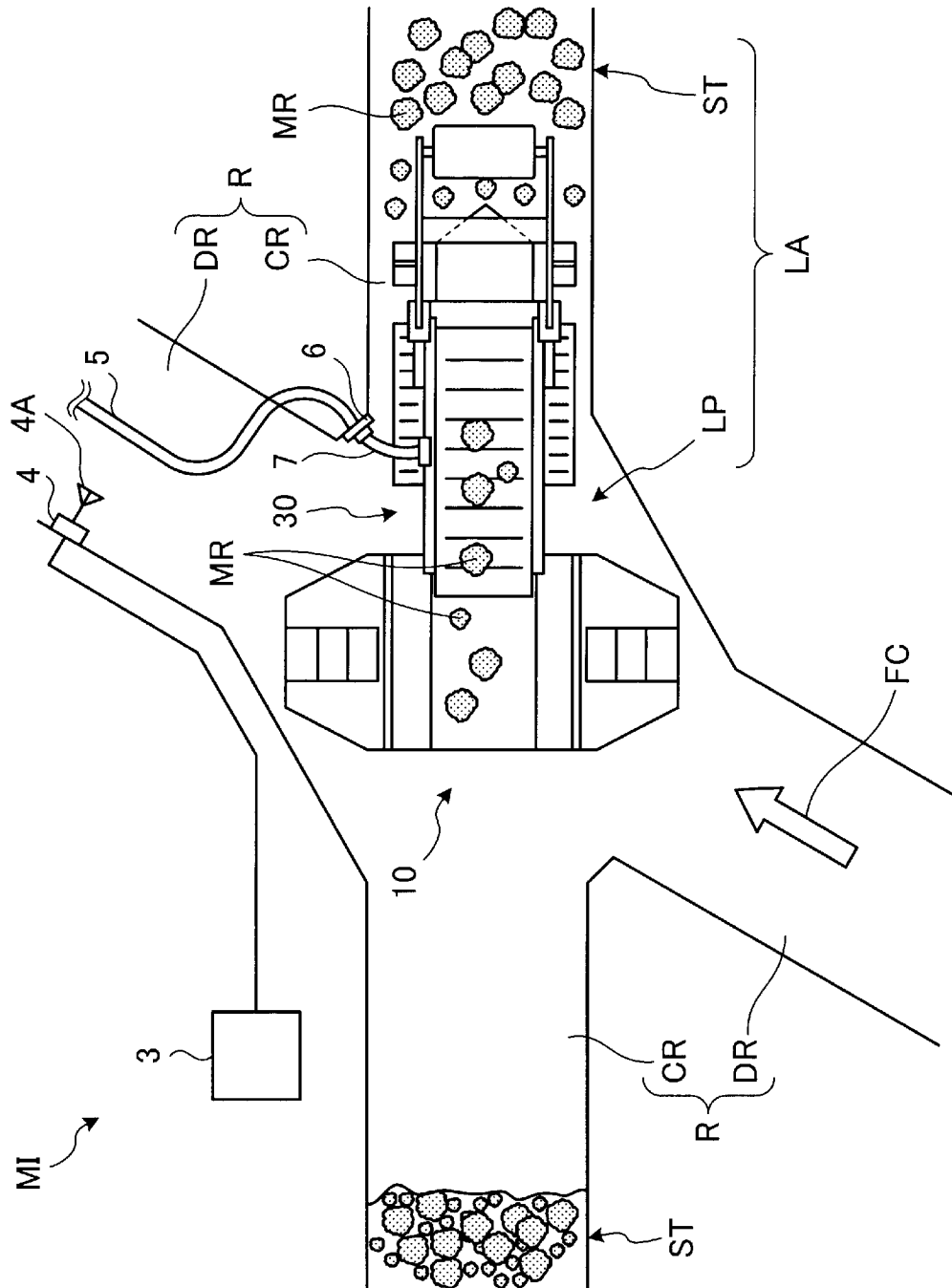
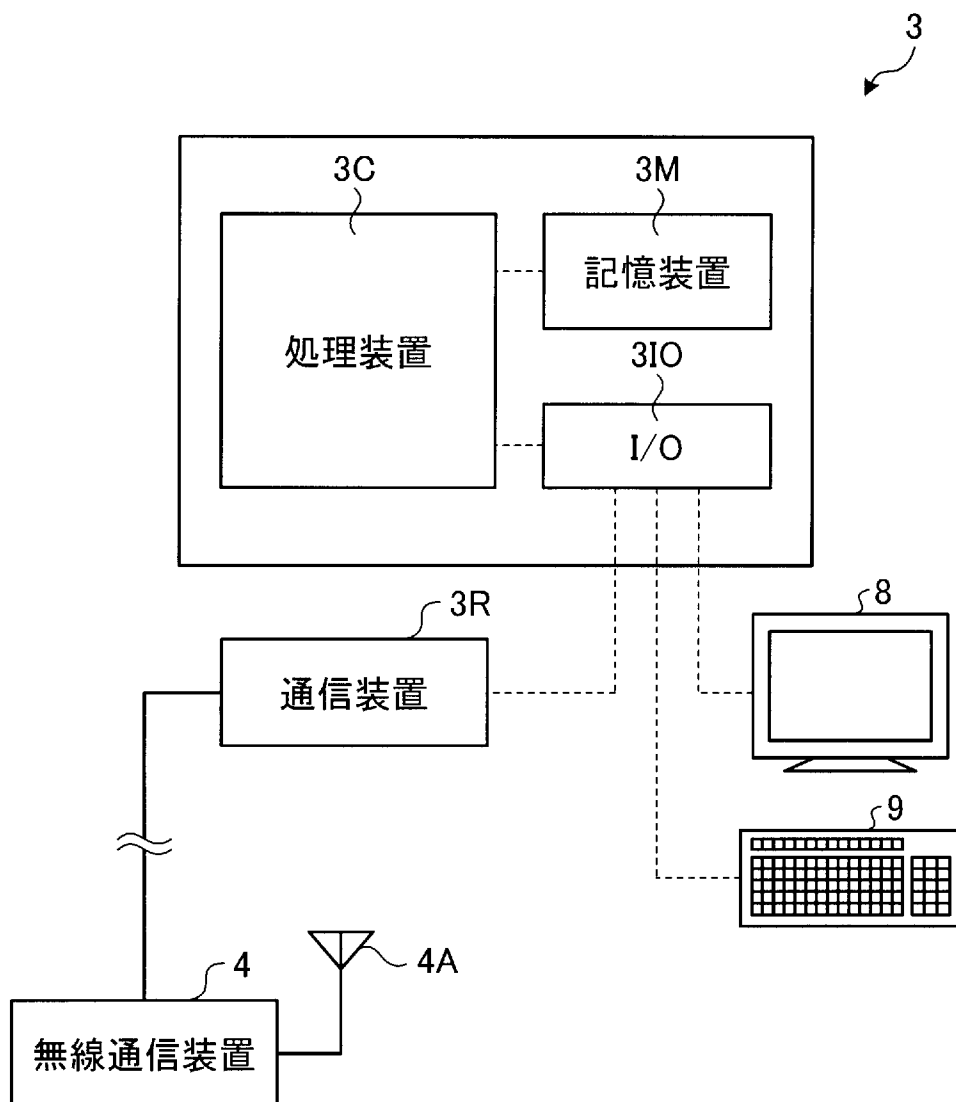
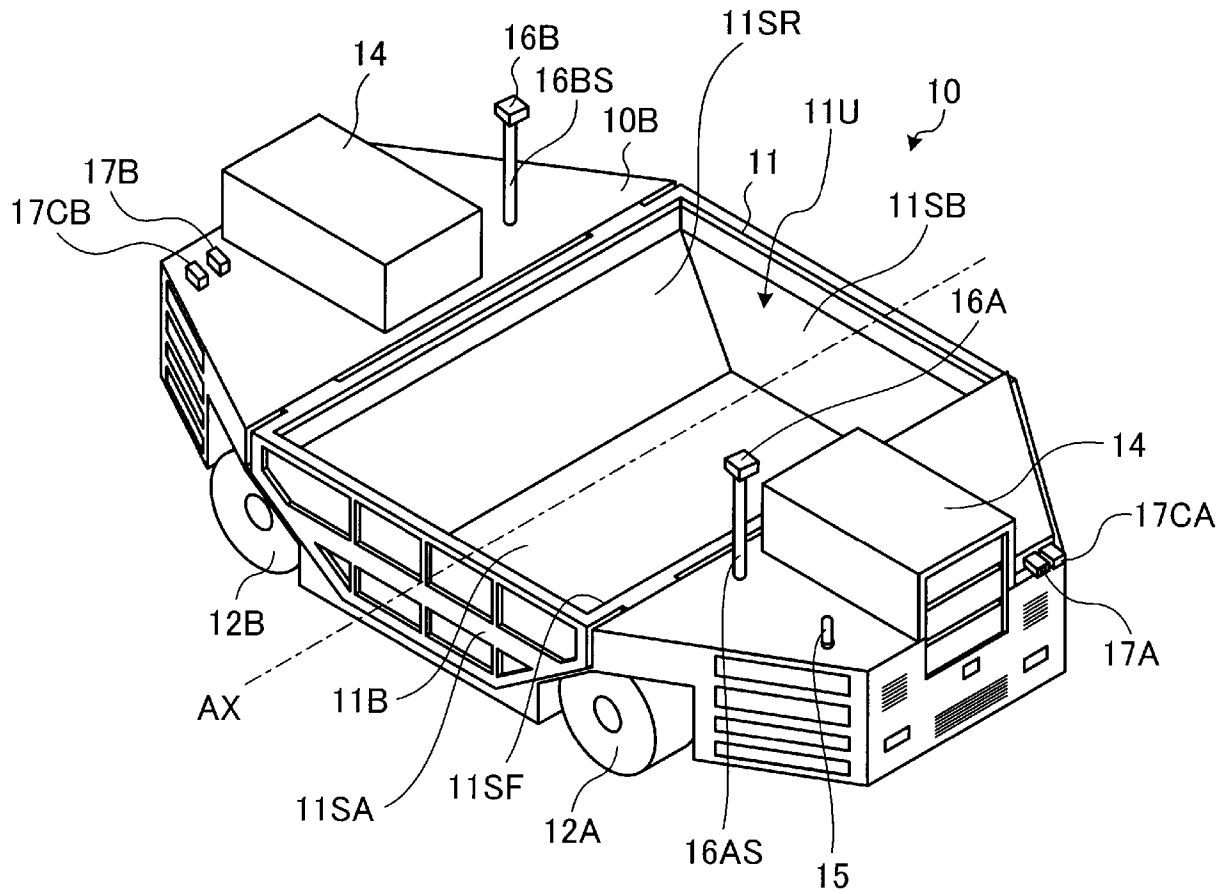


Figure 1 is a schematic diagram of a mobile robot system. The system includes a mobile robot (10) with a processing unit (30) and a control unit (10B). The processing unit (30) has a hopper (31) and a conveyor (32) with a motor (MR). The control unit (10B) is connected to the processing unit via a cable (5). The robot is equipped with a sensor (33) and a camera (34). The system is shown in a cross-section view with dimensions U, D, W, and LA indicated.

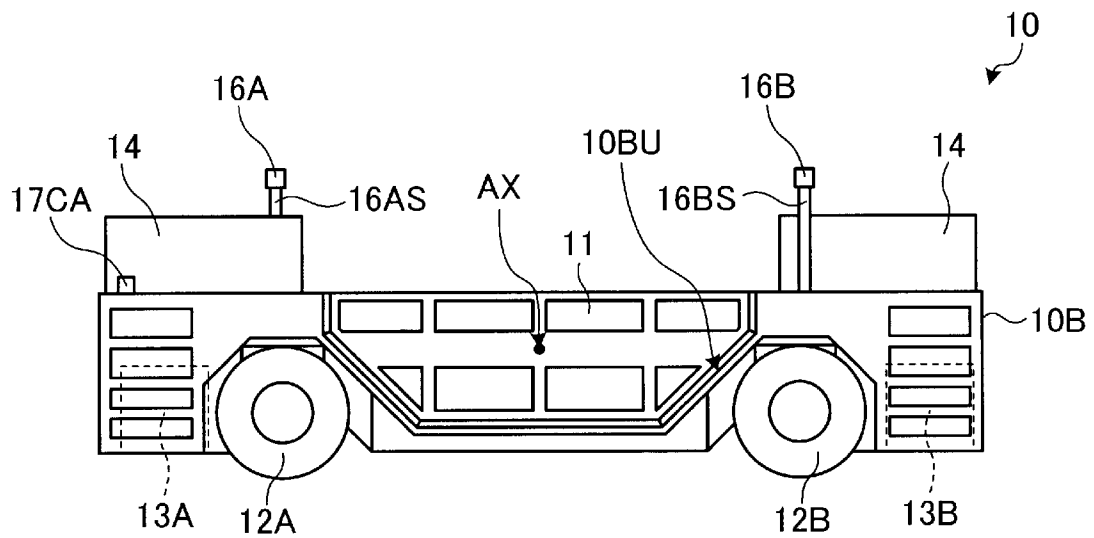
[図6]



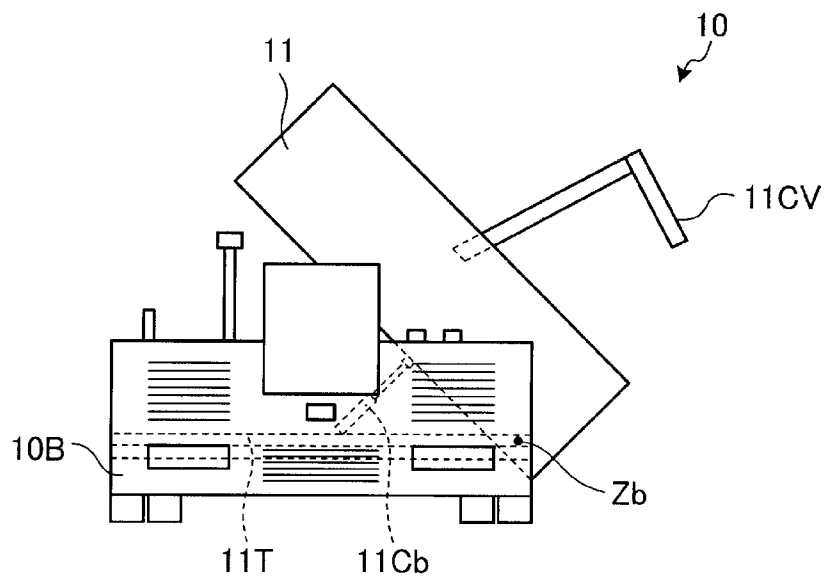
[図7]



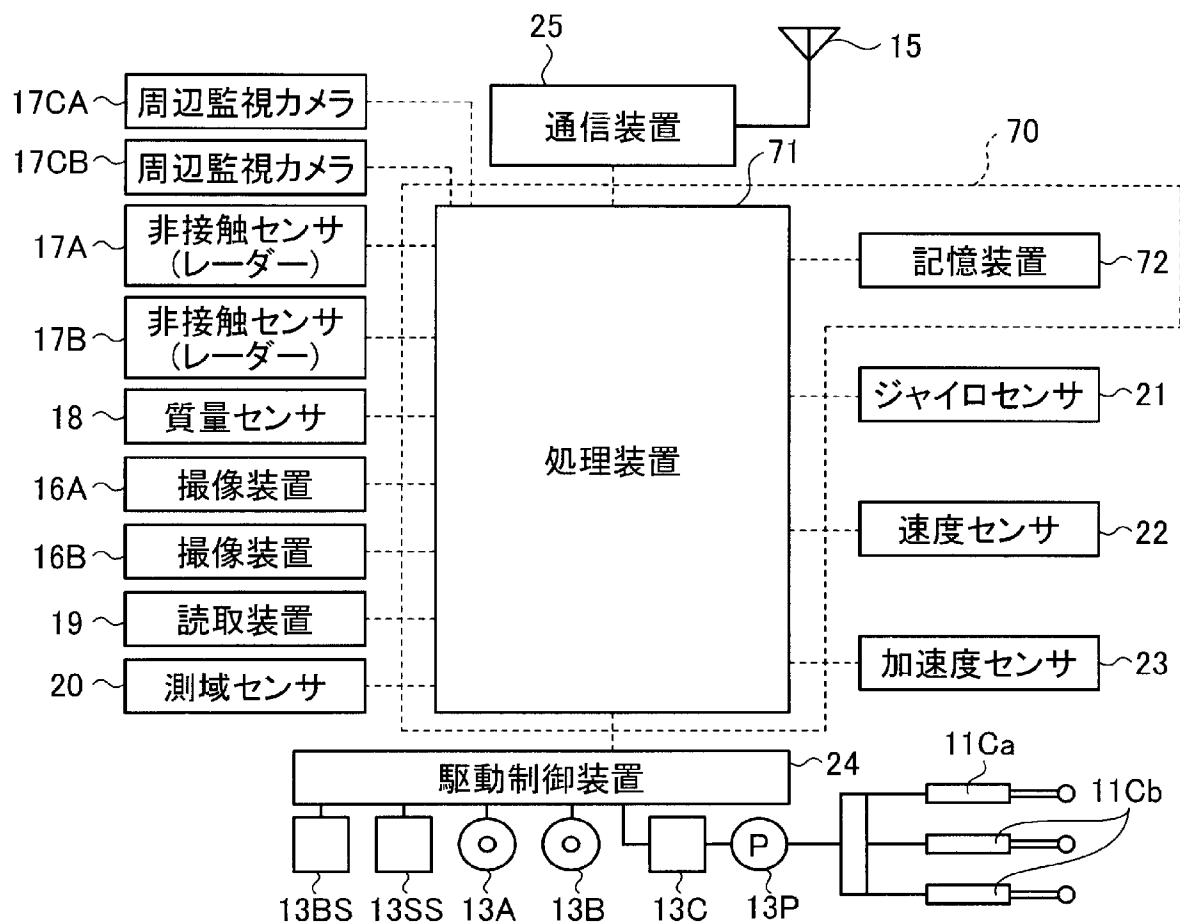
[図8]



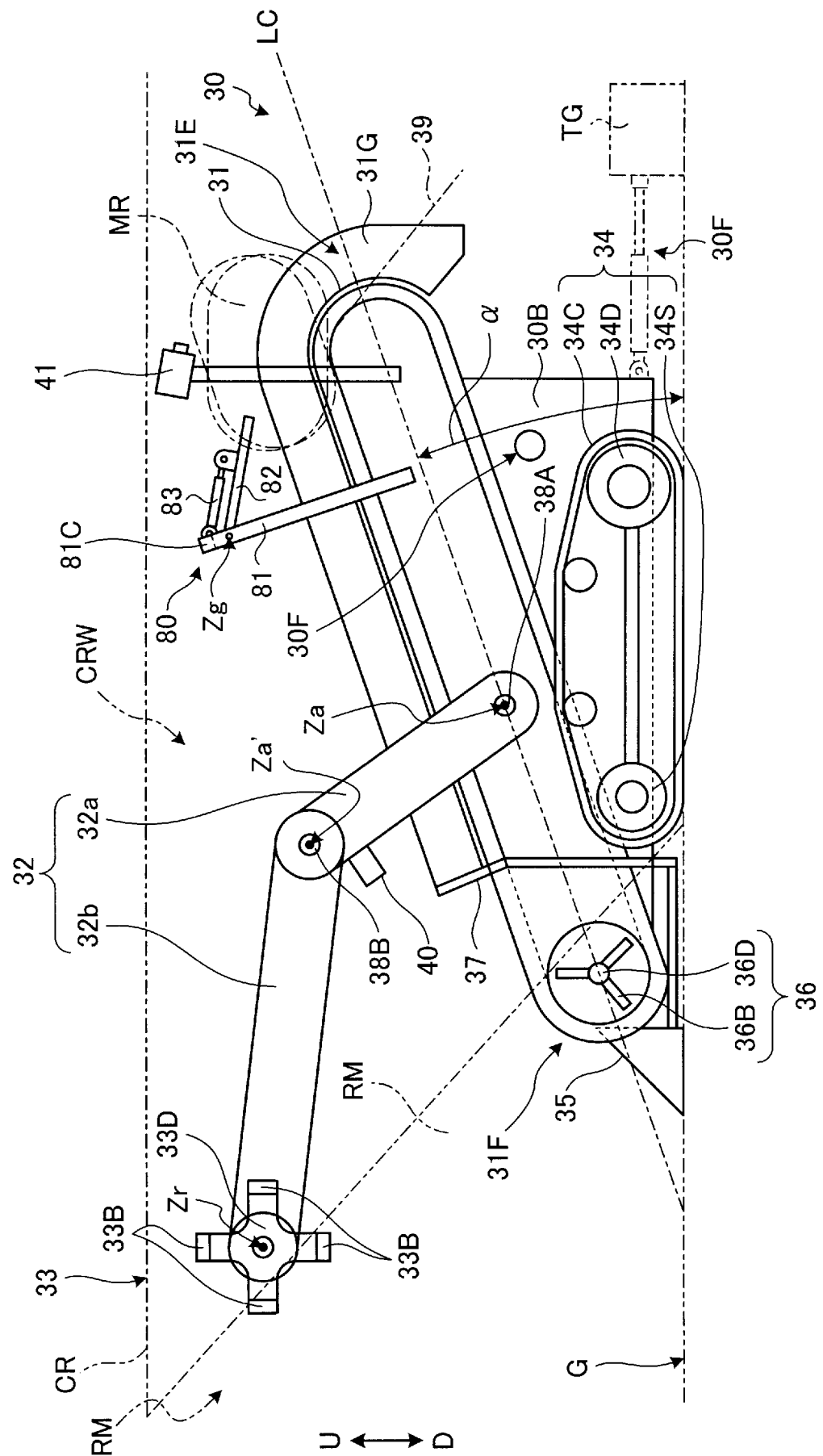
[図11]



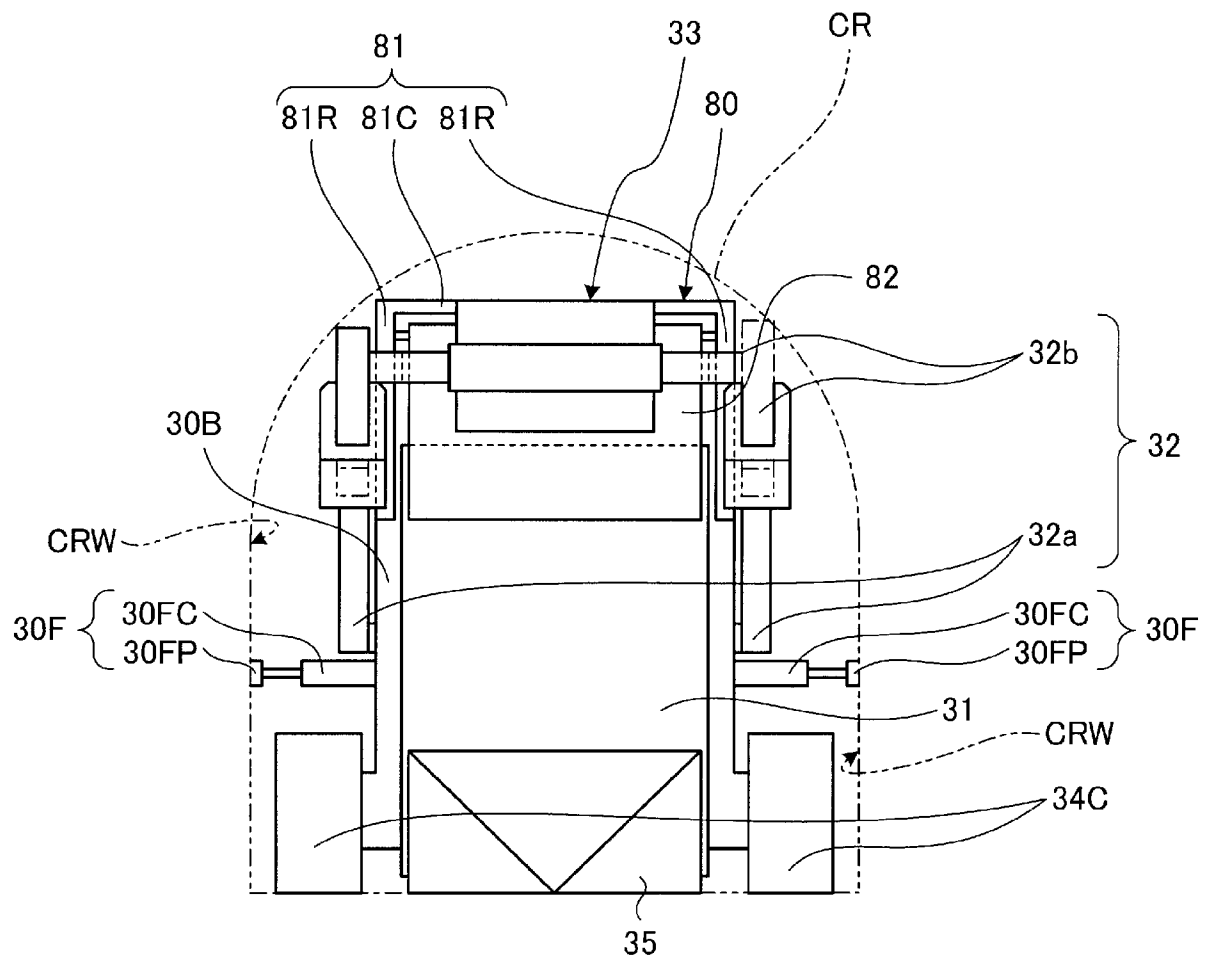
[図12]



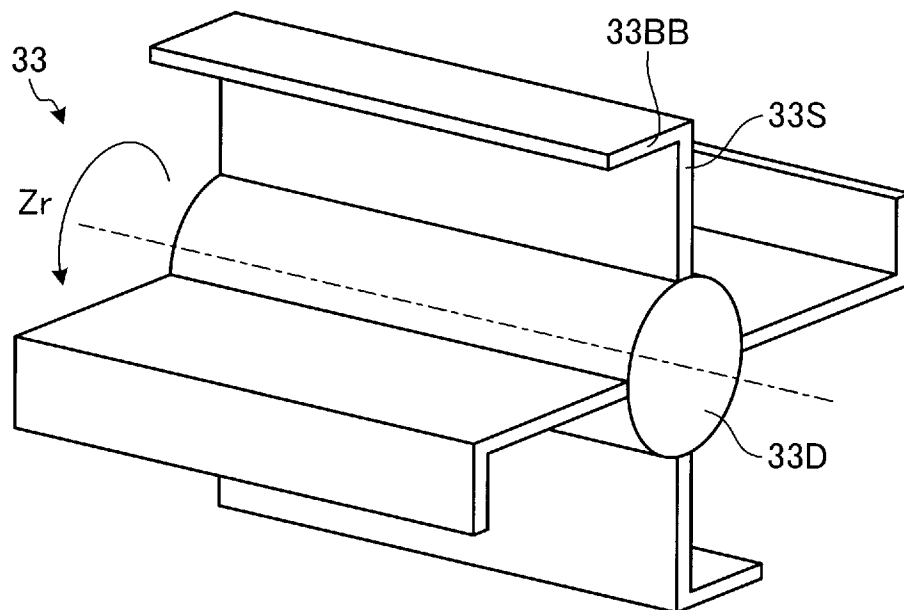
[図13]



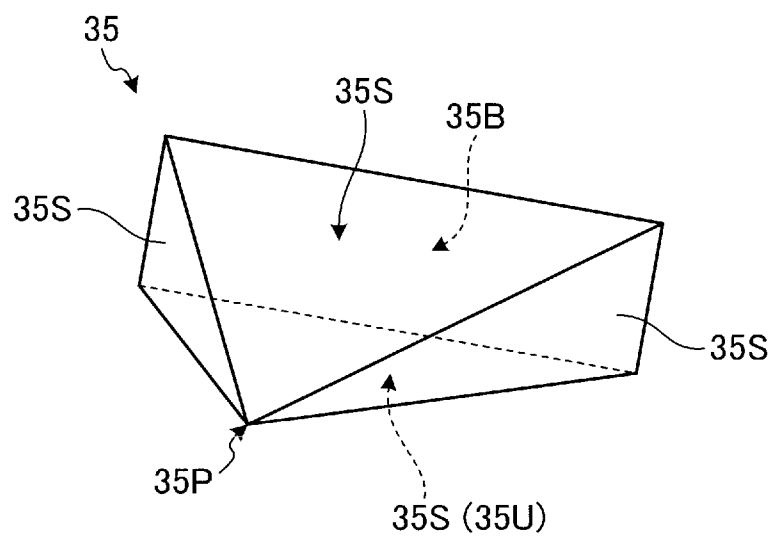
[図15]



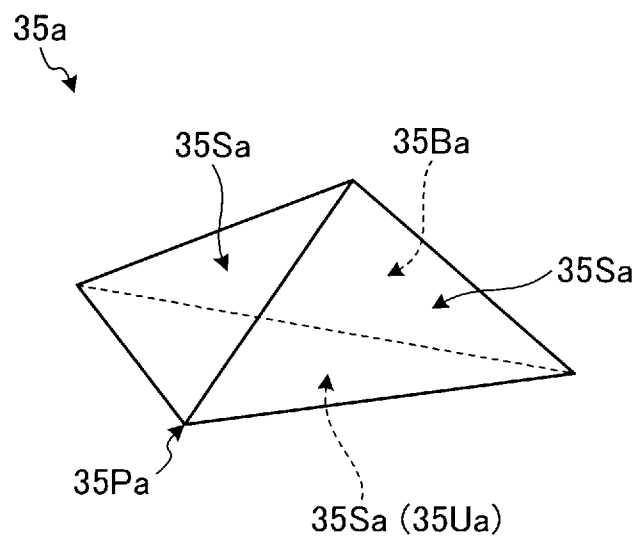
[図16]



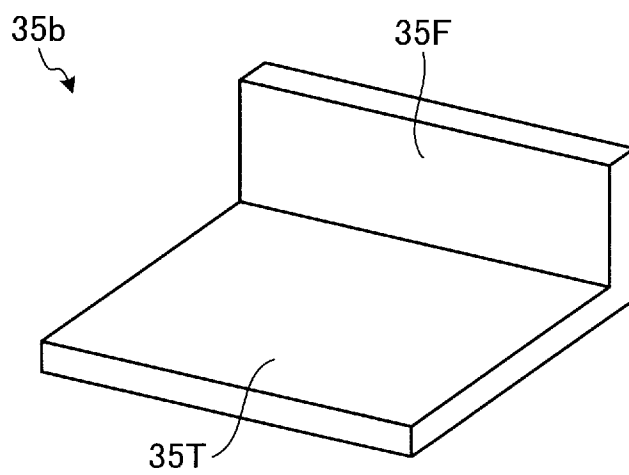
[図17]



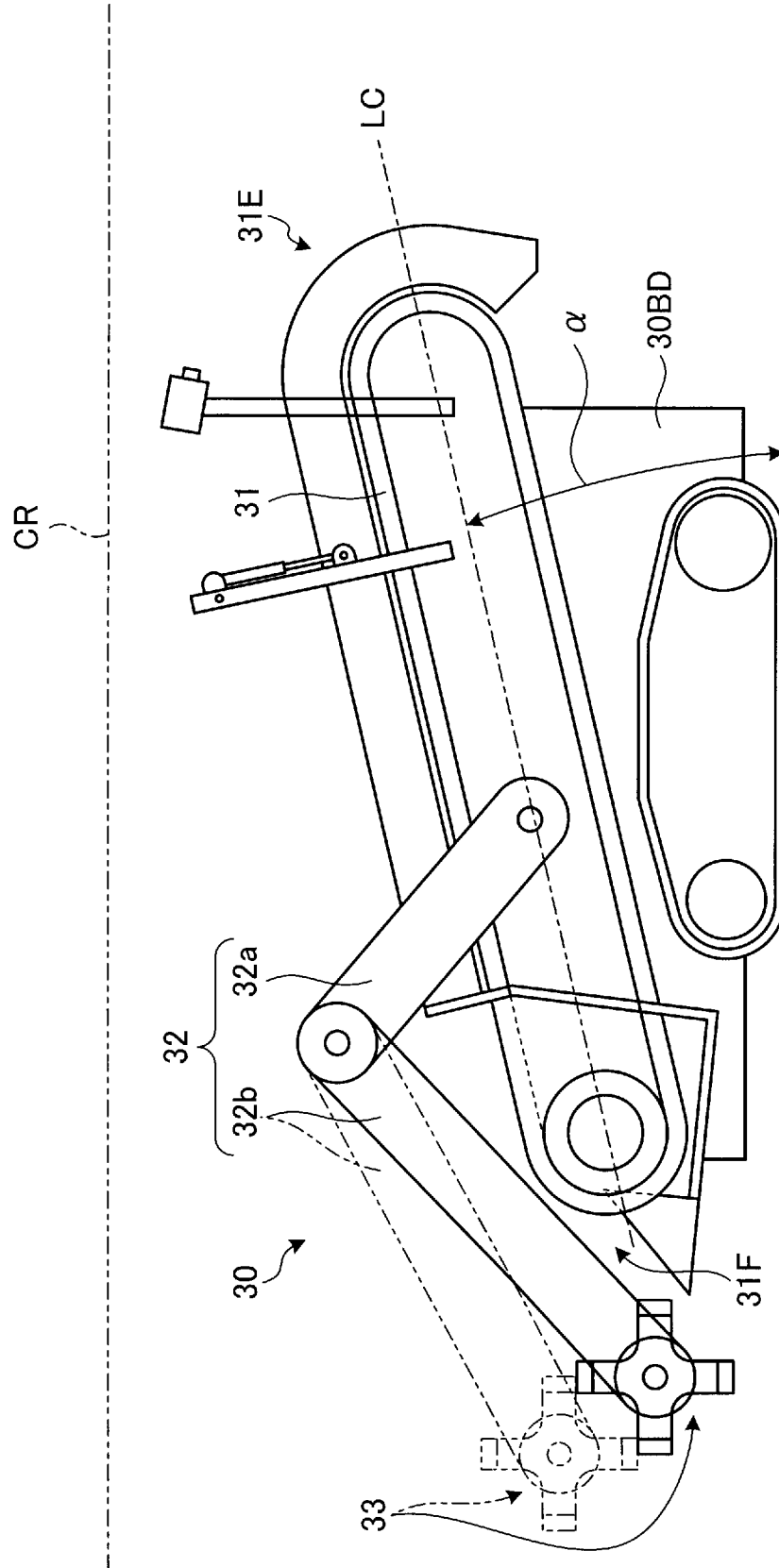
[図18-1]



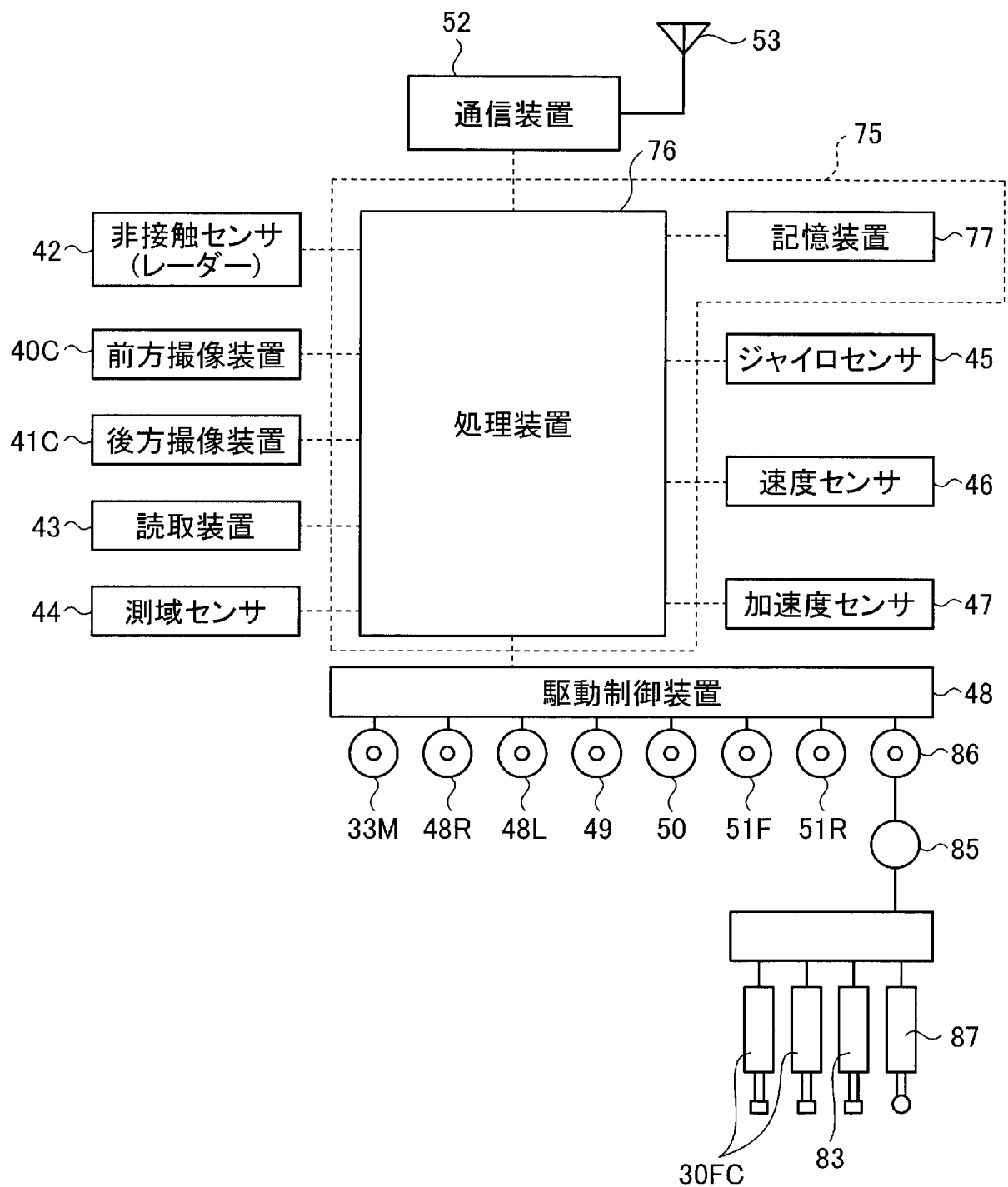
[図18-2]



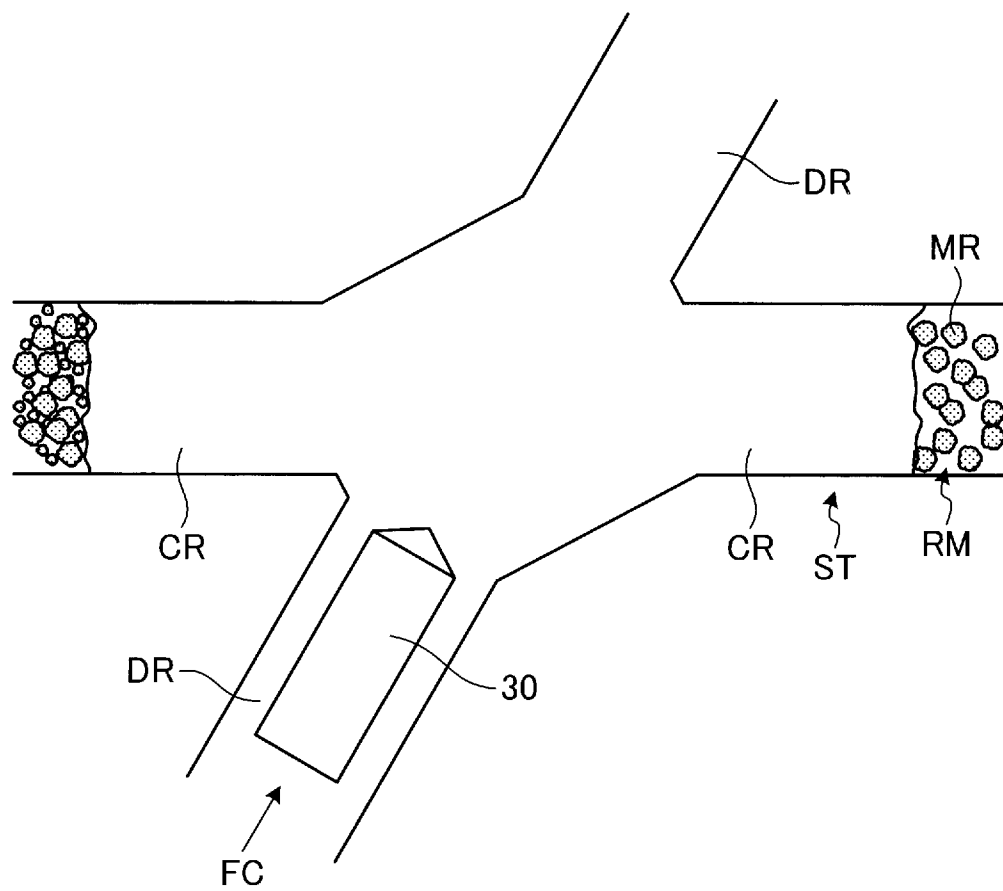
[図19]



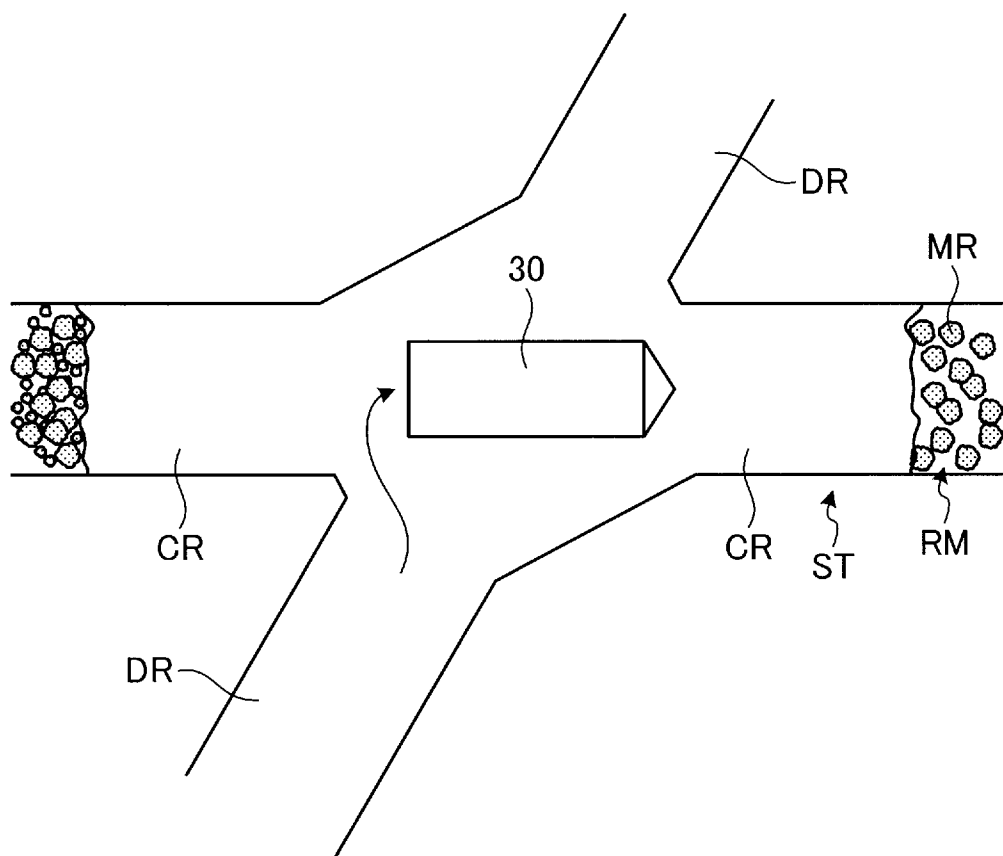
[図20]



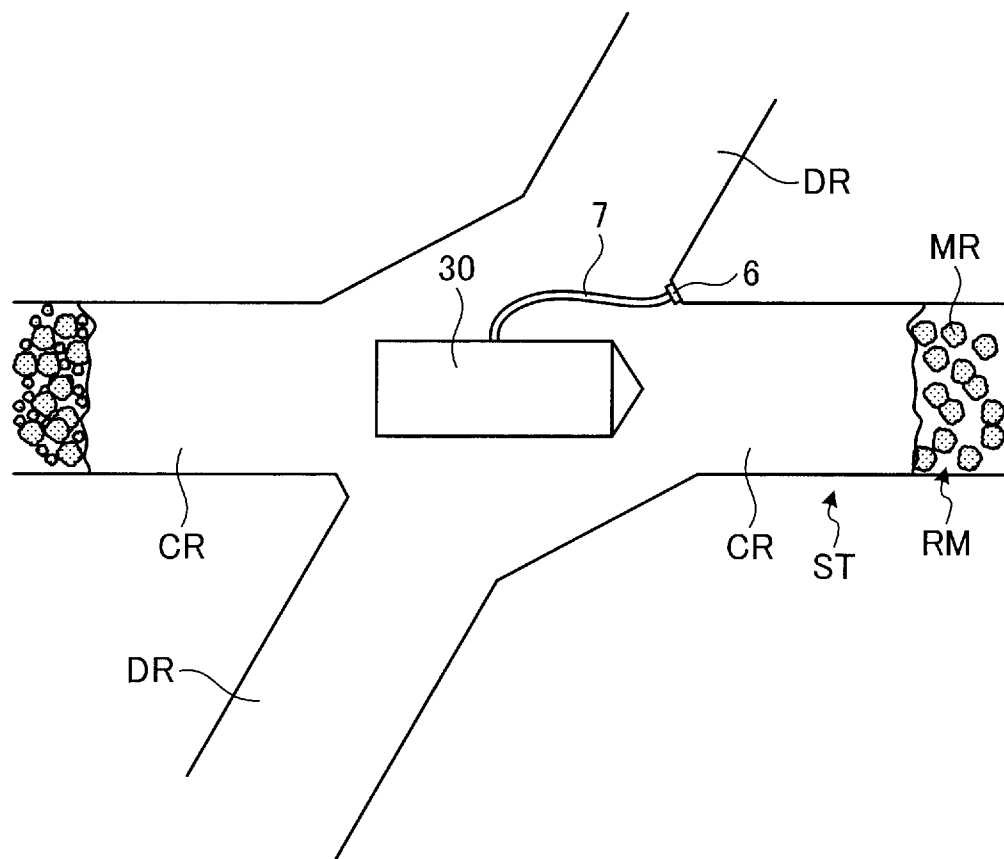
[図21]



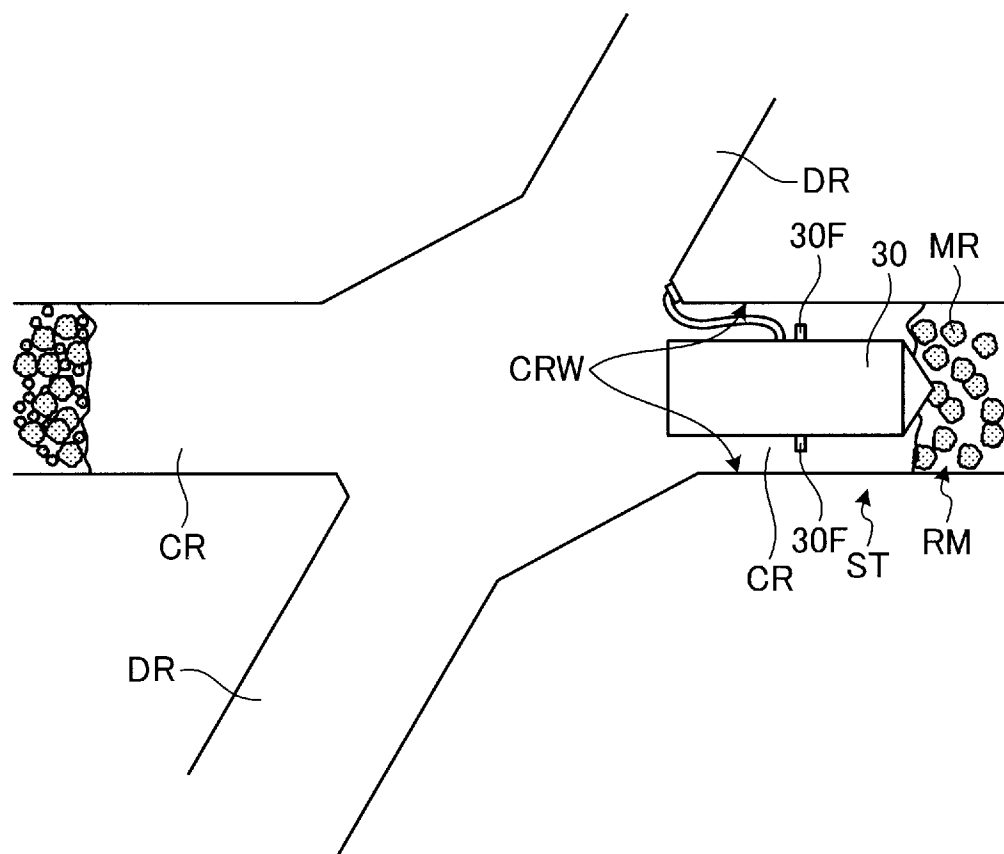
[図22]



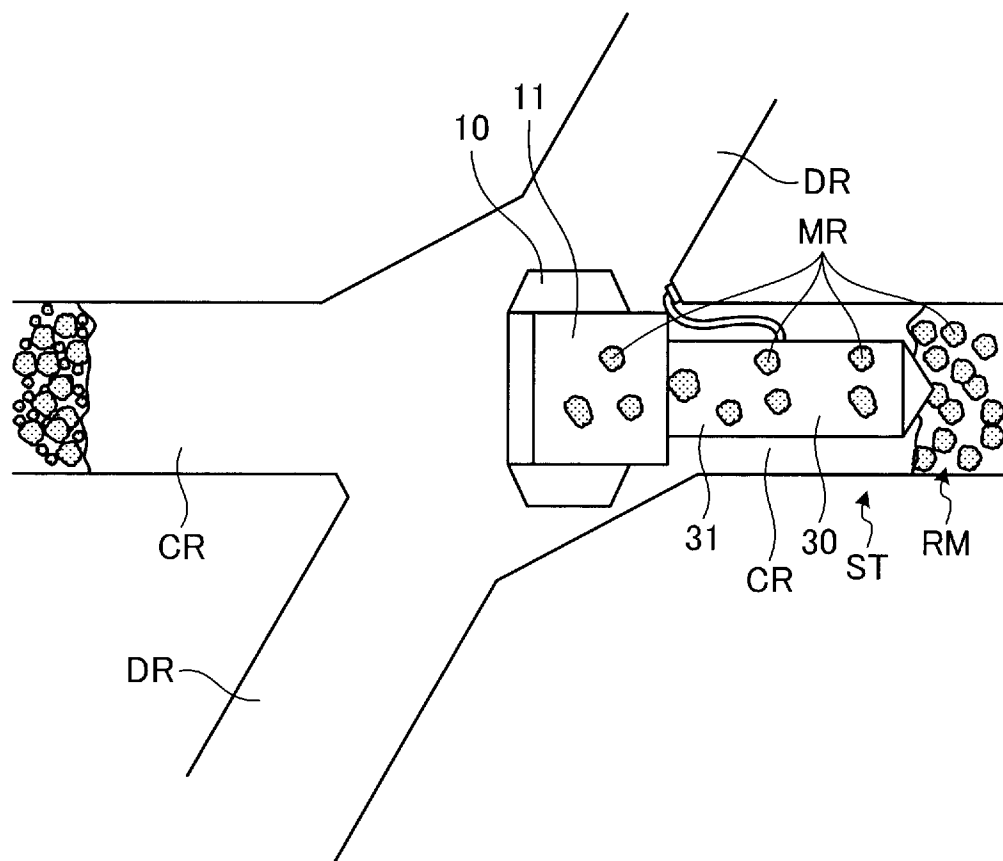
[図23]



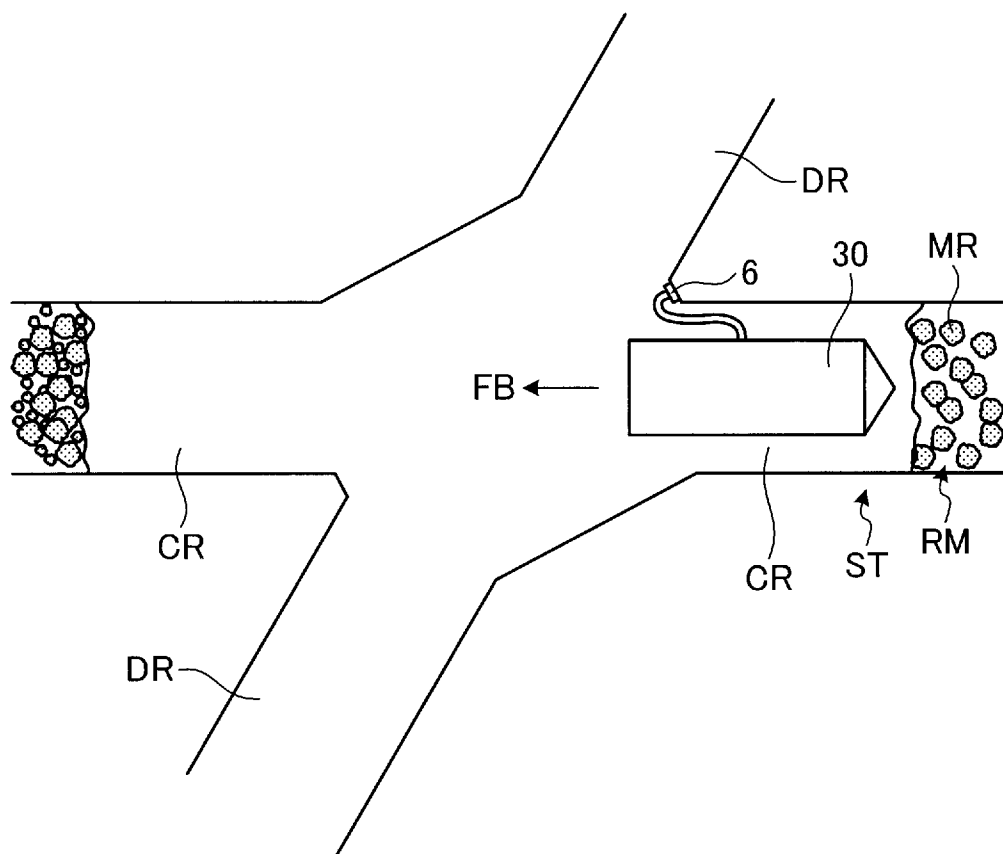
[図24]



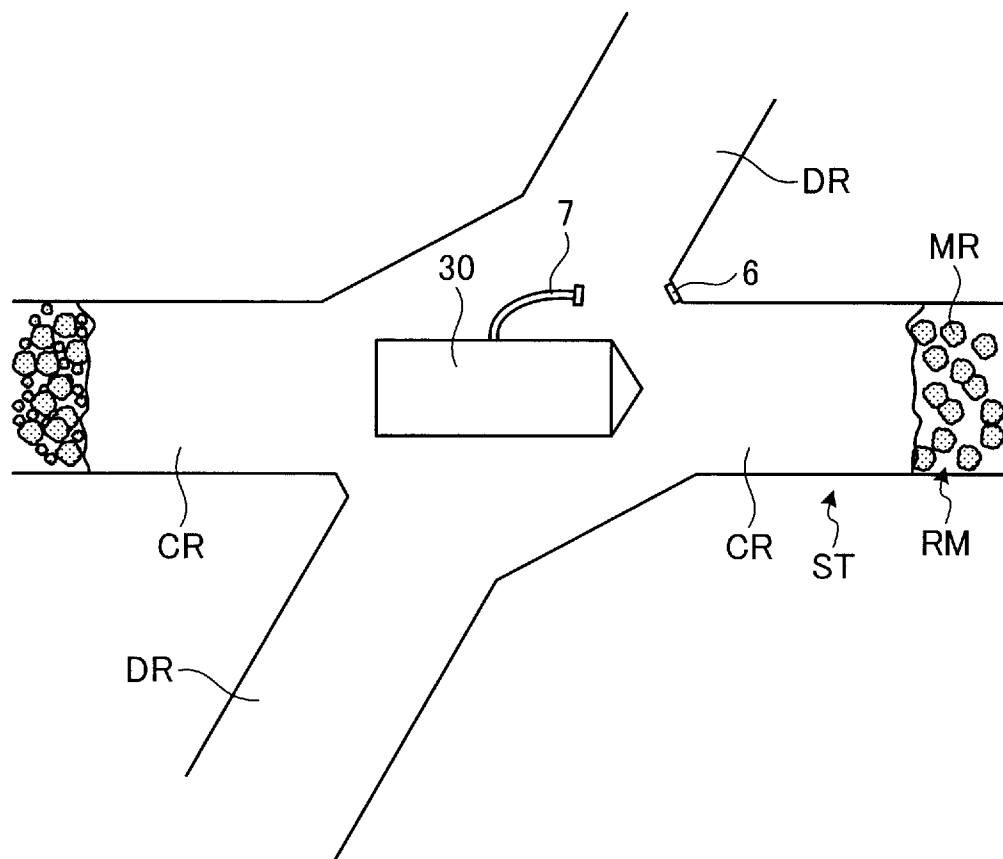
[図25]



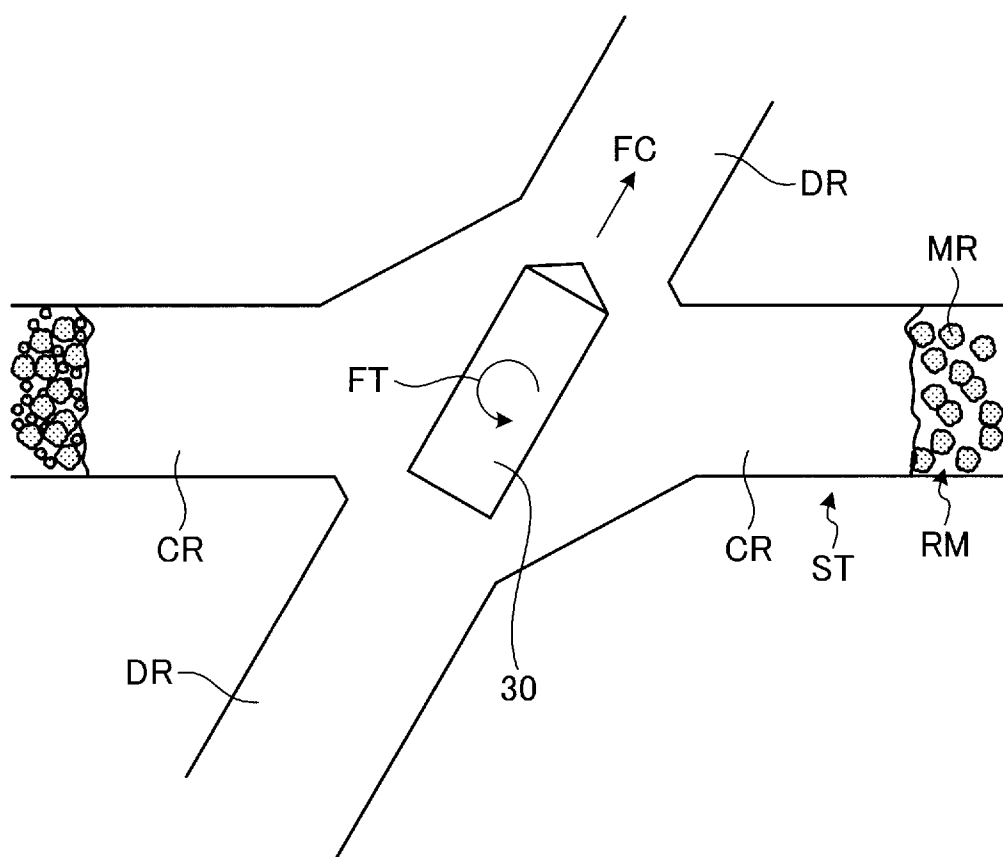
[図26]



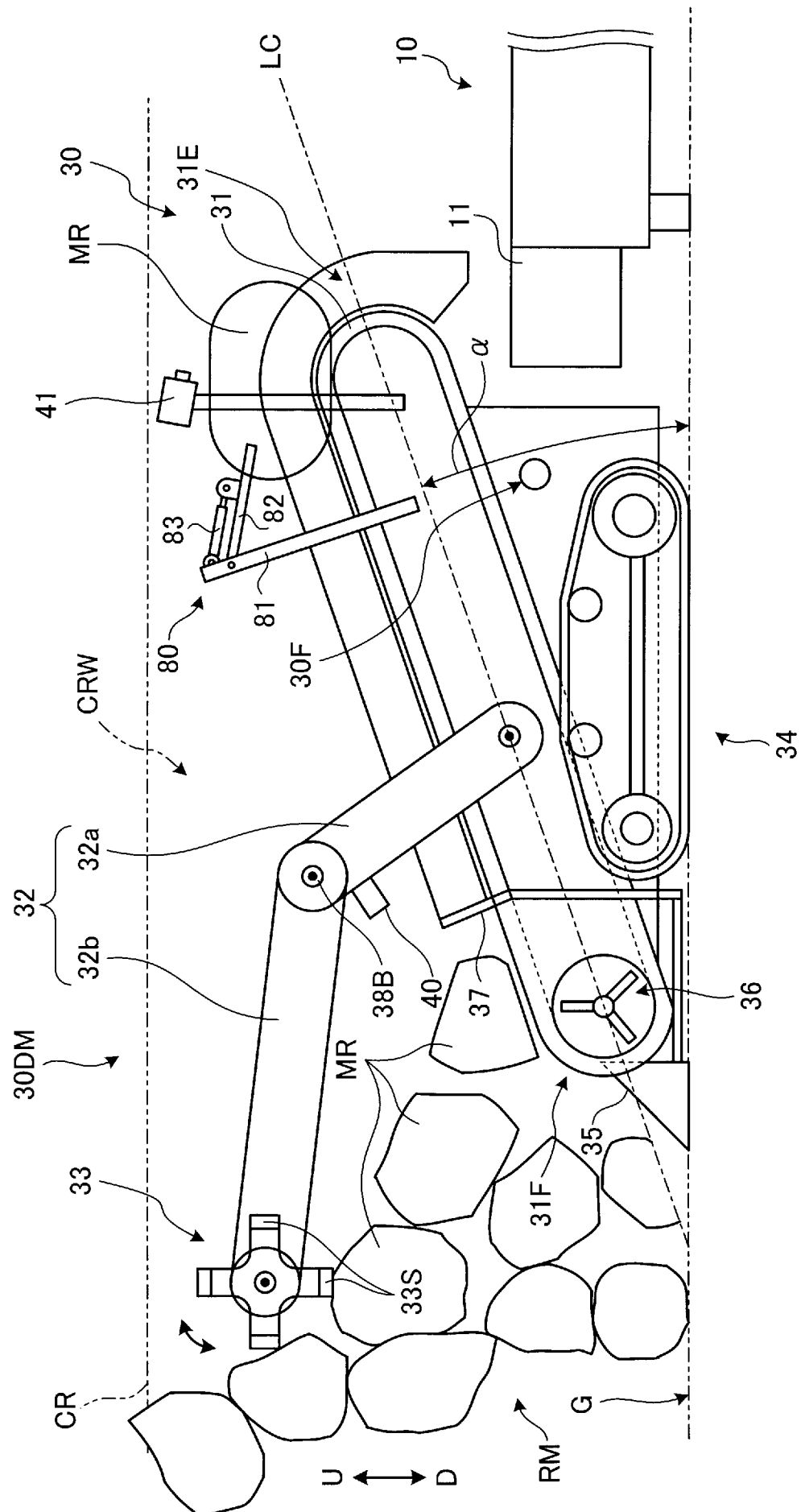
[図27]

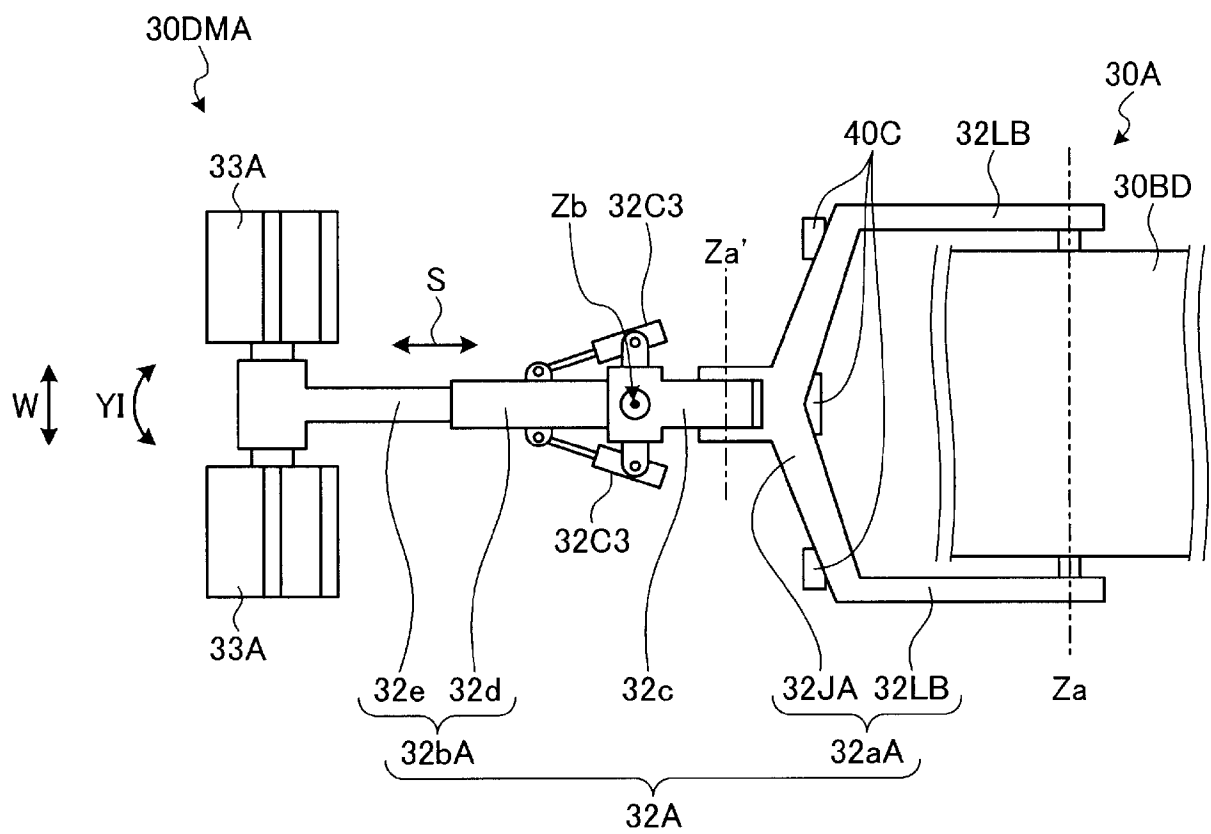
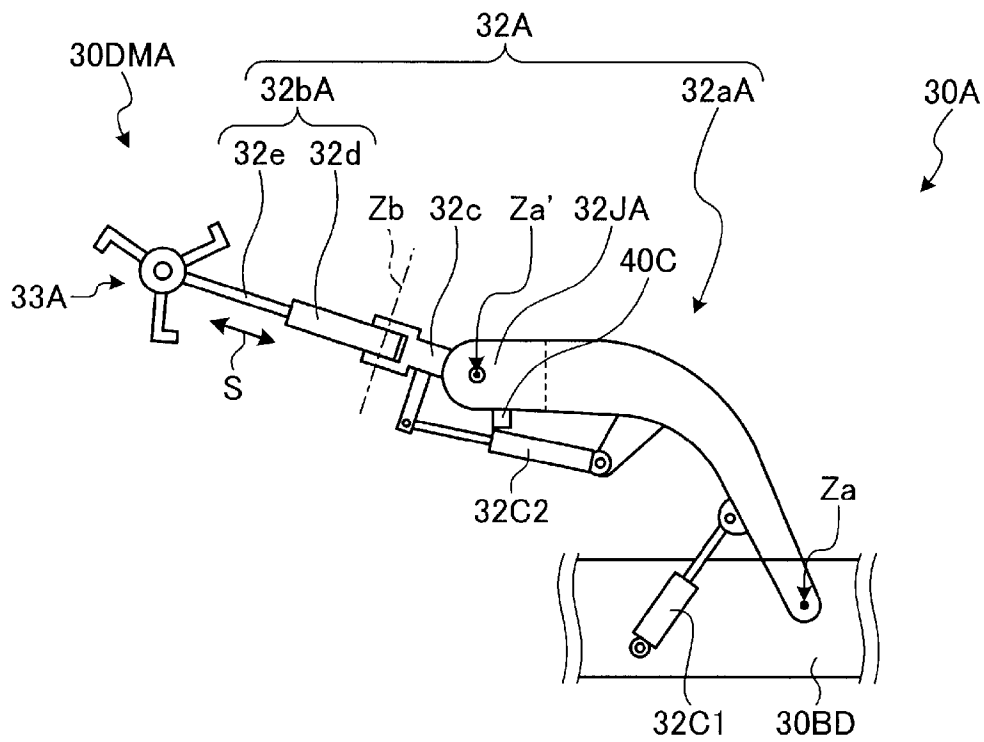


[図28]

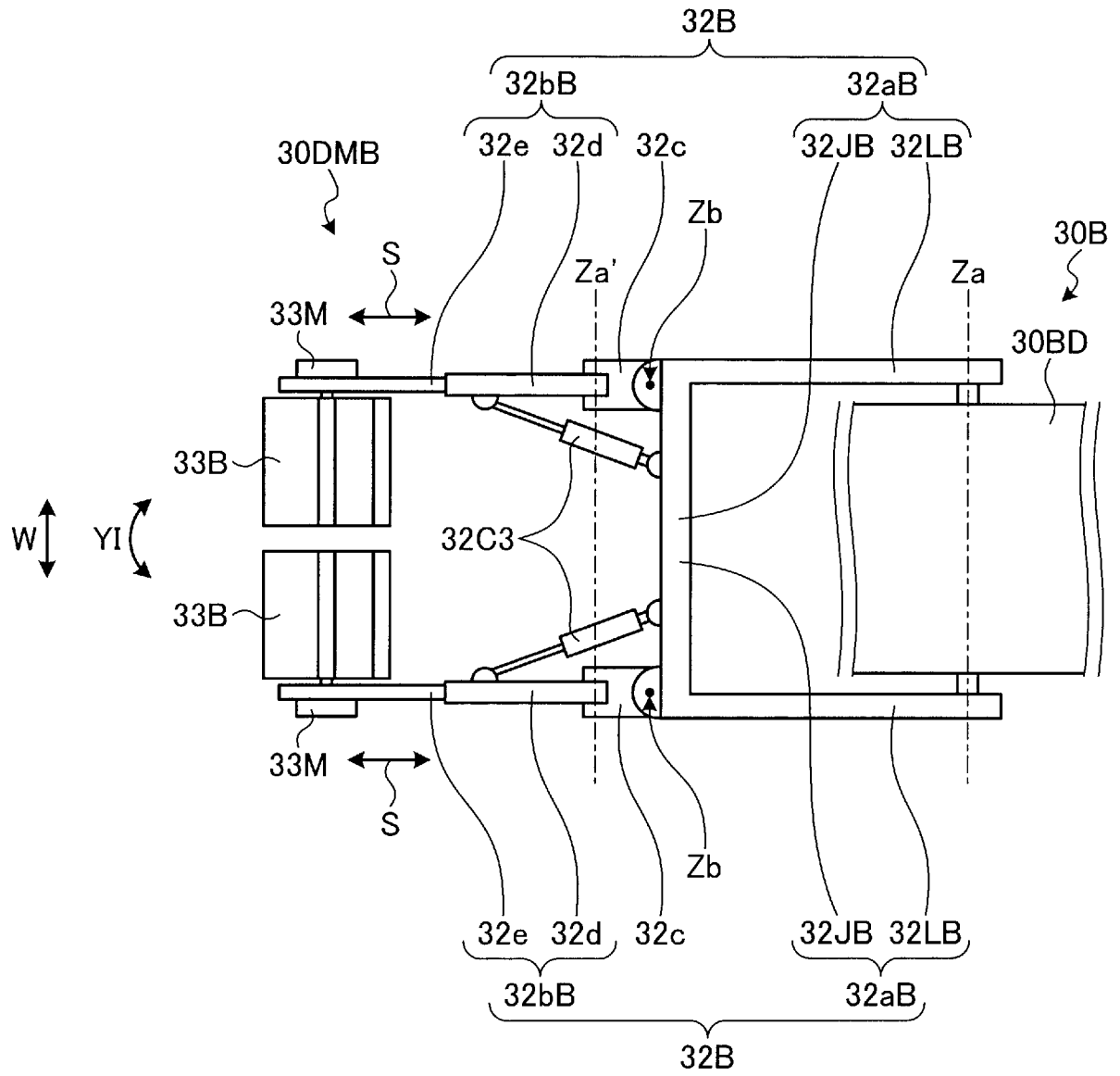


[図29]

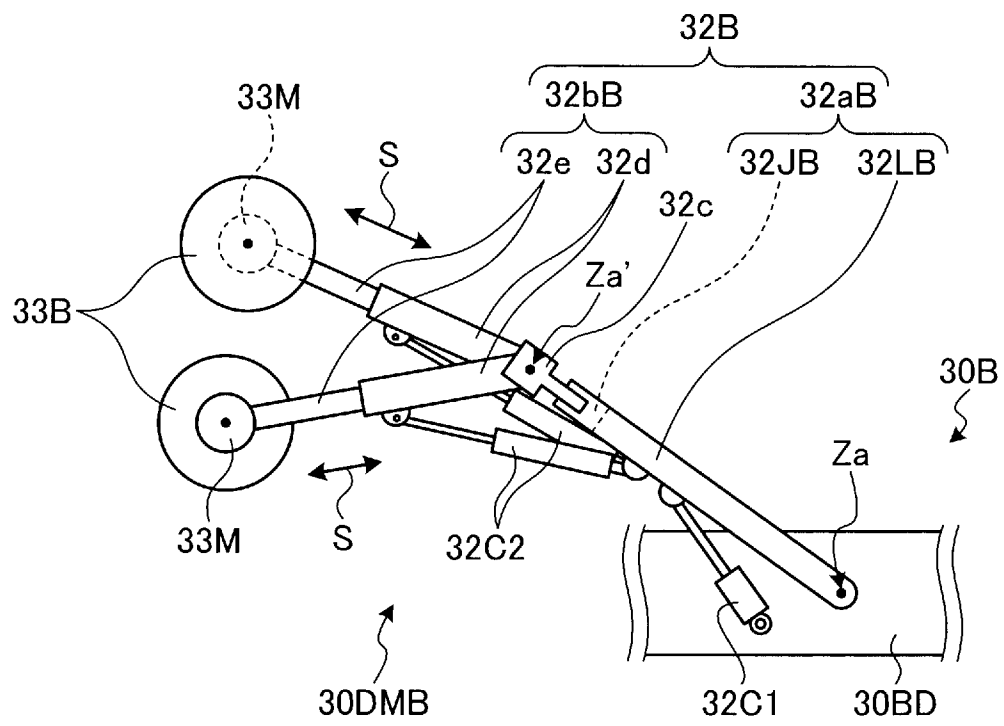




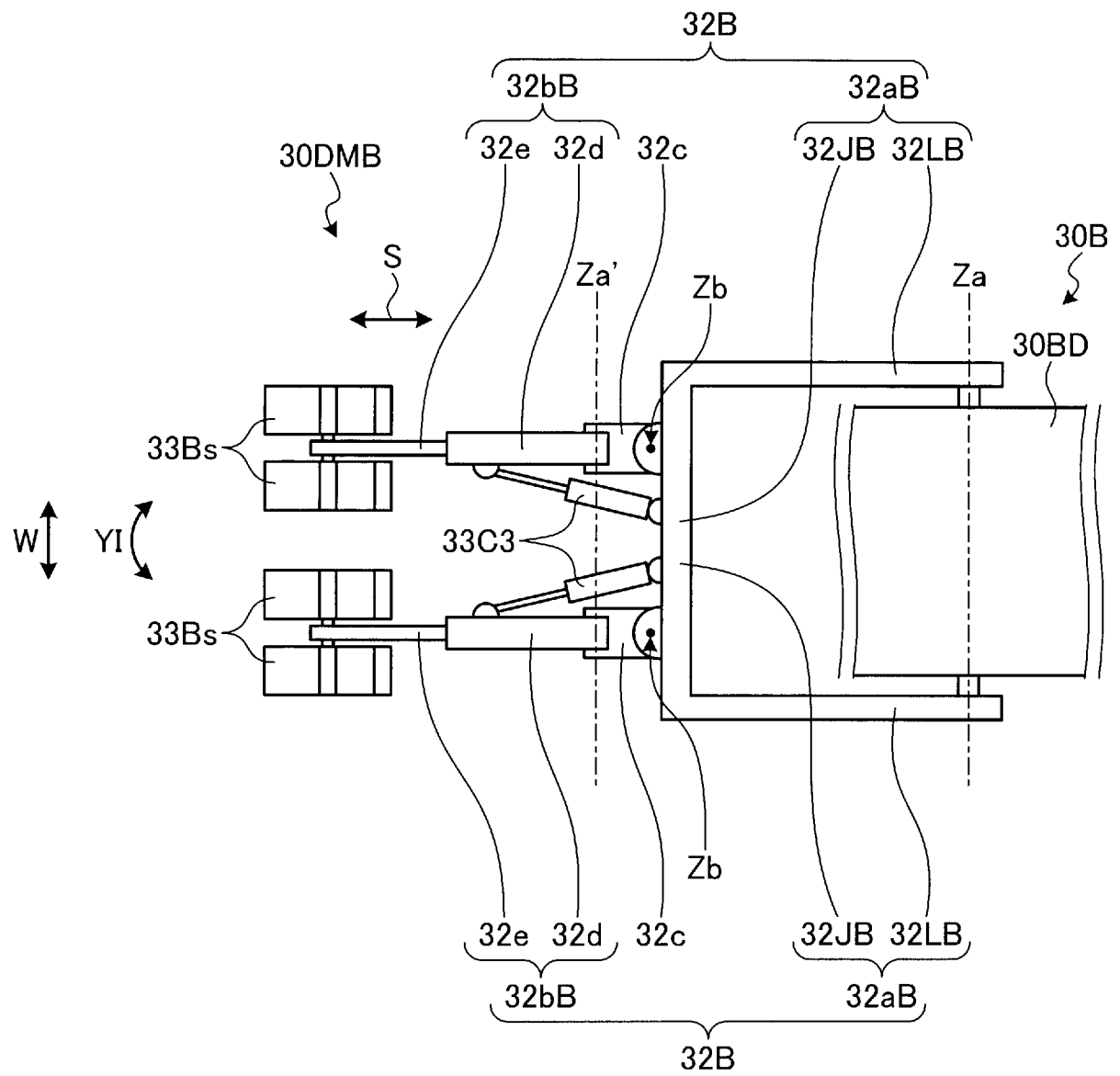
[図32]



[図33]



[図34]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2014/076158

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

E21C41/16(2006.01) i

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

E21C41/16

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2015
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2015	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2015

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

CiNii

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 2010/0148567 A1 (Gary Douglas McClure), 17 June 2010 (17.06.2010), entire text; all drawings (Family: none)	1-8
A	JP 53-48902 A (Wallace W Roepke, Richard James Wilson, David Paul Lindroth), 02 May 1978 (02.05.1978), entire text; all drawings & US 4062595 A & GB 1584725 A & DE 2744722 A & FR 2367905 A & AU 2782277 A & SE 7708798 A & CA 1080757 A & CS 226168 B & PL 198781 A & AU 511273 B	1-8

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search
13 January 2015 (13.01.15)

Date of mailing of the international search report
20 January 2015 (20.01.15)

Name and mailing address of the ISA/
Japan Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2014/076158

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 2001/0006304 A1 (Peter Kenneth Seear, Bret Edward Leisemann), 05 July 2001 (05.07.2001), entire text; all drawings & AU PQ806200 D & AU PQ472099 D & AU 7233000 A & AU 775917 B & AU PQ472099 D0	1-8

A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（IPC））

Int.Cl. E21C41/16(2006.01)i

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料（国際特許分類（IPC））

Int.Cl. E21C41/16

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1922-1996年
日本国公開実用新案公報	1971-2015年
日本国実用新案登録公報	1996-2015年
日本国登録実用新案公報	1994-2015年

国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）

CiNii

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	US 2010/0148567 A1 (Gary Douglas McClure) 2010.06.17, 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-8
A	JP 53-48902 A (ウオーレス・ダブリュ・リュブケ, リチャード・ジエームズ・ウイルソン, デビッド・ポール・リンドロス) 1978.05.02, 全文, 全図 & US 4062595 A & GB 1584725 A & DE 2744722 A & FR 2367905 A & AU 2782277 A & SE 7708798 A & CA 1080757 A & CS 226168 B & PL 198781 A & AU 511273 B	1-8

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの
「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの
「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）
「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献
「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの
「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの
「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの
「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

13.01.2015

国際調査報告の発送日

20.01.2015

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁（ISA/J P）
郵便番号100-8915
東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官（権限のある職員）

須永 聡

2D

3201

電話番号 03-3581-1101 内線 3241

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	US 2001/0006304 A1 (Peter Kenneth Seear, Bret Edward Leisemann) 2001.07.05, 全文, 全図 & AU PQ806200 D & AU PQ472099 D & AU 7233000 A & AU 775917 B & AU PQ472099 D0	1-8