



[A] TIIVISTELMÄ - SAMMANDRAG

(11) (21) Patentihakemus - Patentansökan 20002338

(51) Kv.lk.7 - Int.kl.7

B62D 33/063, A01G 23/08, E02F 9/16,
B66C 13/54

(22) Hakemispäivä - Ansökningsdag 24.10.2000

(24) Alkupäivä - Löpdag 24.10.2000

(41) Tullut julkiseksi - Blivit offentlig 25.04.2002

SUOMI - FINLAND (FI)

PATENTTI- JA REKISTERIHALLITUS PATENT- OCH REGISTERSTYRELSEN

(71) Hakija - Sökande

1 •Timberjack Oy, PL 474, 33101 Tampere, SUOMI - FINLAND, (FI)

(72) Keksijä - Uppfinnare

1 •Halme,Jarkko, Hirvitie 5 as. 5, 33880 Lempäälä, SUOMI - FINLAND, (FI)

2 •Koski,Jukka, Simunantie 4-6 A 6, 33880 Lempäälä, SUOMI - FINLAND, (FI)

3 •Laakso,Tapio, Linnunlaulunkuja 5, 36110 Ruutana, SUOMI - FINLAND, (FI)

4 •Talola,Mika, Siirtolapuutarhankatu 3 A 4, 33900 Tampere, SUOMI - FINLAND, (FI)

(74) Asiamies - Ombud: Tampereen Patenttitoimisto Oy
Hermiankatu 12 B, 33720 Tampere

(54) Keksinnön nimitys - Uppfinningens benämning

**Menetelmä työkoneessa
Förfarande i arbetsmaskin**

(57) Tiivistelmä - Sammandrag

Keksinnön kohteena on menetelmä työkoneessa, jonka pyörästöllä liikkuvan rungon (2) yhteyteen on sijoitettu ensimmäisen kiertokohdan (1a) ympäri ensimmäisessä kulmasektorissa liikkuva puomisto (1). Puomiston vapaassa päässä on työvälaineistö (1b) työkoneella suoritettavia työsuorituksia varten, ja toisen kiertokohdan (3a) ympäri toisessa kulmasektorissa liikkuva ohjaamo (3) työkoneen käyttäjää varten. Puomiston (1) ja ohjaamon (3) liikkeiden yhteensovittamiseksi, erityisesti tarkoituksena optimoida ohjaamon (3) liikkeiden lukumäärä toisiaan seuraavien, työvälaineistöllä (1) suoritettavien työsuoritusten aikana ohjaamolle (3) valitaan tarkkailukulmasektori (4). Ohjaamo (3) pidetään paikallaan, mikäli työvälaineistö (1b) on tarkkailukulmasektorissa. Tämän jälkeen siirretään ohjaamo (3) uuteen tarkkailukulmasektorin (4') sijaintiin, mikäli työvälaineistö (1b) siirtyy edellisen tarkkailukulmasektorin (4) sijainnin ulkopuolelle.

Uppfinningen avser ett förfarande i en arbetsmaskin, vars med en hjulsats rörliga stomme (2) är försedd med en kring en första vridpunkt (1a) i en första vinkelsektor rörlig bom (1). Bomsatsens fria ände är försedd med ett arbetsredskap (1b) för arbetsprestationer som skall utföras med arbetsmaskinen, och en kring en andra vridpunkt (3a) i en andra vinkelsektor rörlig förarkabin (3) för arbetsmaskinens förare. För att passa ihop rörelser av bomsatsen (1) och förarkabinen (3), särskilt i avsikt att optimera antalet rörelser av förarkabinen (3) under varandra efterföljande arbetsprestationer som skall utföras med arbetsredskapet (1b), väljer man en observationsvinkelsektor (4) för förarkabinen (3). Förarkabinen (3) hålls på sin plats, om arbetsredskapet (1b) är i observationsvinkelsektorn. Härfter förflyttas förarkabinen (3) till ett nytt läge för observationsvinkelsektorn (4'), om arbetsredskapet (1b) förflyttar sig utanför det tidigare läget av observationsvinkelsektorn (4).

