

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第1部門第1区分

【発行日】平成24年4月12日(2012.4.12)

【公開番号】特開2009-284833(P2009-284833A)

【公開日】平成21年12月10日(2009.12.10)

【年通号数】公開・登録公報2009-049

【出願番号】特願2008-141533(P2008-141533)

【国際特許分類】

A 01 B 69/00 (2006.01)

B 62 D 11/08 (2006.01)

【F I】

A 01 B 69/00 302

B 62 D 11/08 E

B 62 D 11/08 G

【手続補正書】

【提出日】平成24年2月24日(2012.2.24)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

走行車体(2)と、該走行車体(2)の操縦席(31)に設けた操向方向を決める操向手段(34)と、該操向手段(34)の操作に連動して進行方向に向かって左右に設けられた走行推進体(10, 11)の向きを変更できるステアリング機構(175, 180など)と、該ステアリング機構(175, 180など)に連動して旋回内側の走行推進体(11)の駆動を断続的に入／切する旋回制御を実行する旋回運動機構(A)と、走行推進体(11)の旋回外側の伝動軸回転数検出手段(205a)と、走行推進体(11)の旋回内側の伝動軸回転数検出手段(205b)と、走行車体(2)の旋回時において、旋回内側の走行推進体(11)の駆動を旋回制御により断続的に入／切する周期を、旋回外側の走行推進体(11)の伝動軸回転数検出手段(205a)により検出される回転数(a1)に応じて変更する制御装置(163)を備えた走行車両において、

上記走行車体(2)には、その前後進の方向を検出する前後進検出手段(90)を設け、この前後進検出手段(90)の後進検出信号を条件として上記制御装置(163)により、走行車体(2)の旋回時において、旋回内側の走行推進体(11)の駆動を断続的に入／切する旋回制御を実行しない構成としたことを特徴とする走行車両。

【請求項2】

苗植付装置(4)を昇降可能に装着し、旋回開始時に自動的に苗植付装置(4)を上昇させるオートリフト機能を選択したとき、旋回内側の走行推進体(11)の駆動を断続的に入／切する旋回制御を実行する構成としたことを特徴とする請求項1に記載の走行車両。

【請求項3】

前後進検出手段(90)の後進検出信号を条件として、旋回内側の走行推進体(11)の駆動を連続的に入とする構成としたことを特徴とする請求項1に記載の走行車両。

【請求項4】

苗植付装置(4)を昇降可能に装着し、苗植付装置(4)を自動的に作動させて植付を開始する制御を実行する自動植付開始モードを選択していないとき、旋回内側の走行推進

体（11）の駆動を連続的に切とすることを特徴とする請求項1に記載の走行車両。

【請求項5】

苗植付装置（4）を昇降可能に装着し、カム（231）の回動により揺動する左右のレバー（232、233）を、カム（231）の上下に各々設け、上下左右のレバー（232、233）に各々操作ケーブル（234、235）を連結して4系統の操作ケーブルにより4機の畦クラッチを制御する構成としたことを特徴とする請求項1に記載の走行車両。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0005

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0005】

本発明の上記課題は次の解決手段で解決される。

請求項1記載の発明は、走行車体と、該走行車体の操縦席に設けた操向方向を決める操向手段と、該操向手段の操作に連動して進行方向に向かって左右に設けられた走行推進体の向きを変更できるステアリング機構と、該ステアリング機構に連動して旋回内側の走行推進体の駆動を断続的に入／切する旋回制御を実行する旋回運動機構と、走行推進体の旋回外側の伝動軸回転数検出手段と、走行推進体の旋回内側の伝動軸回転数検出手段と、走行車体の旋回時において、旋回内側の走行推進体の駆動を旋回運動機構により断続的に入／切する周期を、旋回外側の走行推進体の伝動軸回転数検出手段により検出される回転数に応じて変更する制御装置を備えた走行車両において、上記走行車体には、その前後進の方向を検出する前後進検出手段を設け、この前後進検出手段の後進検出信号を条件として上記制御装置により、走行車体の旋回時において、旋回内側の走行推進体の駆動を断続的に入／切する旋回制御を実行しない構成としたことを特徴とする。