

【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4部門第1区分
 【発行日】令和5年5月2日(2023.5.2)

【国際公開番号】WO2022/201623
 【出願番号】特願2023-508449(P2023-508449)

【国際特許分類】

E 0 2 F 3/43(2006.01)

E 0 2 F 9/20(2006.01)

【F I】

E 0 2 F 3/43 M

E 0 2 F 9/20 M

10

【手続補正書】

【提出日】令和5年3月24日(2023.3.24)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0007

【補正方法】変更

【補正の内容】

20

【0007】

上記目的を達成するために、本発明は、下部走行体と、前記下部走行体上に旋回可能に取り付けられた上部旋回体と、前記上部旋回体に上下方向に回動可能に取り付けられた、作業具を含む作業装置と、前記作業装置を駆動する複数のアクチュエータと、前記作業装置が周囲に設定された侵入不可領域に侵入しないように前記複数のアクチュエータの動作を制御するコントローラとを備えた作業機械において、オペレータ操作により前記侵入不可領域を設定する設定スイッチを備え、前記コントローラは、前記設定スイッチが操作された際の前記作業具の位置を第1位置として設定し、前記第1位置の設定後に前記設定スイッチが操作された際の前記作業具の位置を第2位置として設定し、前記作業具が前記第1位置にあるときの前記作業具に予め設定された複数の基準点のうちの1つの基準点である第1基準点と、前記作業具が前記第2位置にあるときの前記複数の基準点のうちの1つの基準点である第2基準点とを通り、かつ前記下部走行体の接地面に垂直な平面を前記侵入不可領域の境界面として設定するものとする。

30

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0033

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0033】

操作1：バケット8の位置決めを行う。具体的には、バケット爪先左端位置8Lまたはバケット爪先右端位置8Rを壁面60に接触させる。図6に示す例では、バケット爪先右端位置8R（第2基準点）が壁面60上の点Aに位置している。

40

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0036

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0036】

操作4：バケット8の位置決めが終了したら、選択スイッチ34を介して、壁面60に接触しているバケット爪先左端位置8L（第1基準点）を選択し、設定スイッチ33を操

50

作する。これにより、この時のパケット 8 の位置が第 2 位置に設定され、壁面 6 0 上の点 B が第 2 指定点に設定され、第 1 指定点 A と第 2 指定点 B を通る垂直面 7 0 が侵入不可領域の境界面として算出される。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 4】

コントローラ 4 0 は、まず、設定スイッチ 3 3 が操作されたか否かを判定する（ステップ S 2 0 1）。ステップ S 2 0 1 の判定結果が N O の場合は、ステップ S 2 0 1 へ戻る。 10

【手続補正 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 6】

ステップ S 2 0 2 に続き、設定スイッチ 3 3 が再び操作されたか否かを判定する（ステップ S 2 0 3）。ステップ S 2 0 3 の判定結果が N O の場合は、ステップ S 2 0 3 の前へ戻る。 20

【手続補正 6】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1 0

【補正方法】変更

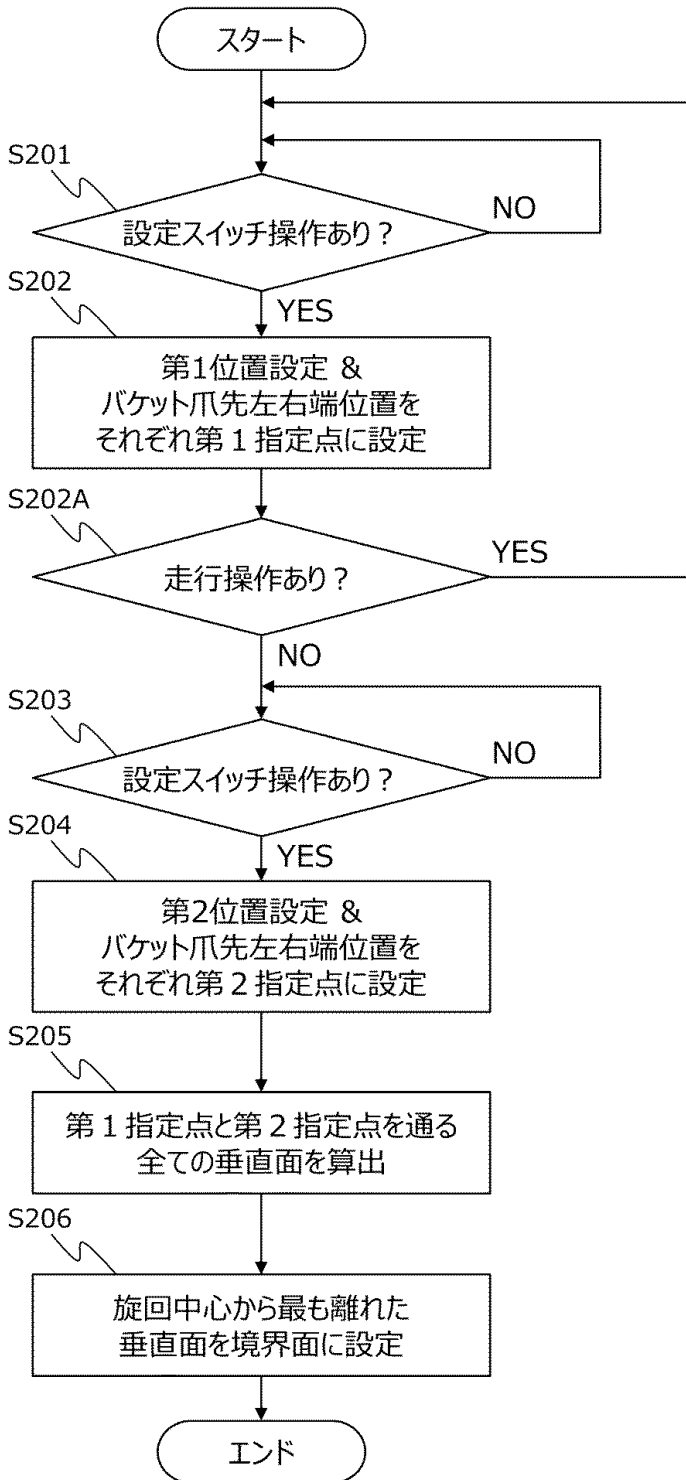
【補正の内容】

30

40

50

【図 10】



10

20

30

40

50