

【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】平成27年11月12日 (2015.11.12)

【公開番号】特開2014-163126(P2014-163126A)

【公開日】平成26年9月8日 (2014.9.8)

【年通号数】公開・登録公報2014-048

【出願番号】特願2013-35461(P2013-35461)

【国際特許分類】

E 0 1 C 19/34 (2006.01)

【 F I 】

E 0 1 C 19/34 A

【手続補正書】

【提出日】平成27年9月23日 (2015.9.23)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 4 5 】

反対に、搬送装置 2 A を締め機 1 A から取外す際には、図 19 に示すように転圧板 7 の前部と車輪 13 A を着地させた状態からハンドル 10 を押し上げると、搬送装置 2 A は自重により、車輪 13 A が転動しながら、図 19 の矢印 X 1 の方向に搬送装置 2 A が揺動し、慣性によって車輪 13 A の回転中心が軸 26 より後方に移動したところでハンドル 10 を下ろすことにより、車輪 13 A がさらに後方へ転動する。そして転圧板 7 全体を着地させると、搬送装置 2 A が横倒しの状態、すなわち係止爪 27 をエンジンベース 5 の傾斜板部 5 a と転圧板 7 との間から引き抜き可能な状態となり、搬送装置 2 A を簡単に引き抜くことができる。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 5 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 5 2 】

この第 3 の実施の形態において、搬送装置 2 B を機体に取り付ける際には、予めハンドル 10 を図 23 に示すように起立姿勢でロックレバー 31 によりロックしておき、ハンドル 10 を押し上げて転圧板 7 の前端部が着地するように機体を傾斜させる。この傾斜状態で転圧板 7 の傾斜端部 7 c に搬送装置 2 の係止部 16 B を掛ける。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 5 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 5 3 】

その後、ハンドル 10 を下ろすと、車輪 13 B が前進方向に転動するとともに、アーム 15 B は係止部 16 B を中心に矢印 X で示すように揺動し、図 24 に示すように、連結部材 14 B の載置台 35 上に転圧板 7 を載せた状態とすることができる。この状態からハンドル 10 のロックレバー 31 によるロックを解き、図 20 に示したように、ハンドル 10 を押し下げて搬送姿勢とする。この搬送姿勢において、前記実施の形態と同様に、振動締

固め機の重心 2 1 は車輪 1 3 B の回転中心 2 0 上にあるかあるいは回転中心 2 0 より前方にあるように設定する。