

【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 01 C 19/34 (2006.01)*

【F I】

E 01 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】0045

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0045】

反対に、搬送装置2Aを締固め機1A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13A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2Aは自重により、車輪13Aが転動しながら、図19の矢印X1の方向に搬送装置2Aが揺動し、慣性によって車輪13A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13A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2A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5a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2A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】0052

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0052】

この第3の実施の形態において、搬送装置2Bを機体に取付ける際には、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7cに搬送装置2の係止部16B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】0053

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0053】

その後、ハンドル10を下ろすと、車輪13Bが前進方向に転動するとともに、アーム15Bは係止部16B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14B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 より前方にるように設定する。