

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第6060930号
(P6060930)

(45) 発行日 平成29年1月18日(2017.1.18)

(24) 登録日 平成28年12月22日(2016.12.22)

(51) Int.Cl.

A01C 11/02 (2006.01)

F1

A01C 11/02 322D

請求項の数 6 (全 24 頁)

(21) 出願番号 特願2014-74241 (P2014-74241)
(22) 出願日 平成26年3月31日(2014.3.31)
(65) 公開番号 特開2015-195743 (P2015-195743A)
(43) 公開日 平成27年11月9日(2015.11.9)
審査請求日 平成28年9月28日(2016.9.28)

早期審査対象出願

(73) 特許権者 000000125
井関農機株式会社
愛媛県松山市馬木町700番地
(74) 代理人 100089118
弁理士 酒井 宏明
(72) 発明者 塩崎 孝秀
愛媛県伊予郡砥部町八倉1番地 井関農機
株式会社技術部内

審査官 木村 隆一

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 苗移植機

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項1】

走行車体(2)の後部に設ける苗を積載する苗載置部材(51)と、前記苗載置部材(51)から苗を取って植え付ける植付装置(60)と、前記植付装置(60)に駆動力を伝動する植付駆動機構(87)を設けた苗移植機において、

前記植付装置(60)の停止位置を検知する停止位置検知部材(94)を設け、該停止位置検知部材(94)が検知する前記植付装置(60)の停止位置が設定位置でなければ前記植付装置(60)を設定位置に移動させる補助駆動装置(85)を設け、

前記植付駆動機構(87)に回転部材(88)を設け、前記補助駆動装置(85)は、前記停止位置検知部材(94)が検知する前記植付装置(60)の停止位置が設定位置でなければ作動して前記回転部材(88)を回転させ、前記植付装置(60)を設定位置に移動させる構成としたことを特徴とする苗移植機。

【請求項2】

前記走行車体(2)に駆動源(10)を設け、該駆動源(10)から伝達される駆動力を変速する変速装置(16)を設け、前記変速装置(16)を切り替えて前記走行車体(2)の前後進と走行出力を切り替える変速操作部材(35)を設け、前記変速操作部材(35)の操作位置を検知する位置検知部材(125)を設け、前記植付装置(60)への駆動力の伝動を入切する植付クラッチ機構(82)を設け、

該位置検知部材(125)が変速操作部材(35)の後進側への操作を検知すると該植付クラッチ機構(82)を切状態とし、前記植付装置(60)への伝動を停止させる構成

10

20

としたことを特徴とする請求項 1 に記載の苗移植機。

【請求項 3】

前記変速操作部材 (3 5) の後進側への操作を規制する操作規制部材 (1 2 6) を設け、該操作規制部材 (1 2 6) の規制状態と規制解除状態に切り替える規制入切部材 (1 2 7) を設け、

前記植付装置 (6 0) を設定位置に移動したことを前記停止位置検知部材 (9 4) が検知すると、前記操作規制部材 (1 2 6) を規制解除位置に移動させると共に、

前記位置検知部材 (1 2 5) が後進から前進への前記変速操作部材 (3 5) の移動を検知すると、前記操作規制部材 (1 2 6) を規制位置に移動させることを特徴とする請求項 2 に記載の苗移植機。

10

【請求項 4】

前記植付駆動機構 (8 7) から駆動力を受けて作動し、前記苗載置部材 (5 1) を左右方向に摺動させる摺動機構 (1 0 0) と、前記苗載置部材 (5 1) の左右端部への到達を検知する端部検知部材 (1 0 5) と、前記補助駆動装置 (8 5) を入切する補助駆動操作部材 (1 3 0) を設け、

前記補助駆動操作部材 (1 3 0) を操作して前記補助駆動装置 (8 5) を作動させると、前記摺動機構 (1 0 0) と植付装置 (6 0) が作動し、前記端部検知部材 (1 0 5) が検知状態になると補助駆動装置 (8 5) を停止させることを特徴とする請求項 2 または 3 のいずれか 1 項に記載の苗移植機。

【請求項 5】

20

前記植付装置 (6 0) が通過する際の苗の姿勢を整える苗案内部材 (1 1 0) を前記苗載置部材 (5 1) の下部に設け、該苗案内部材 (1 1 0) に植付装置 (6 0) の通過を検知する通過検知部材 (1 1 5) を設け、

前記端部検知部材 (1 0 5) が検知状態になると、前記通過検知部材 (1 1 5) が検知状態となる位置に植付装置 (6 0) が移動するまで前記補助駆動装置 (8 5) を作動させることを特徴とする請求項 4 に記載の苗移植機。

【請求項 6】

前記通過検知部材 (1 1 5) は、前記植付装置 (6 0) が苗を保持しているか否かを判定し、前記植付装置 (6 0) が苗を保持しているときは、前記補助駆動装置 (8 5) を停止させ、前記植付装置 (6 0) が苗を保持していないときは、前記停止位置検知部材 (9 4) が設定位置を検知すると前記補助駆動装置 (8 5) を停止させることを特徴とする請求項 5 に記載の苗移植機。

30

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、苗を圃場に植え付ける、植付装置を備える苗移植機に関する。

【背景技術】

【0002】

乗用型田植機など、圃場に苗を植え付ける苗移植機では、一般的に機体後方に配置された苗載せ台に積載されている苗マットから、苗を取り圃場に植え付ける植付装置が備えられている。植付装置としては、例えば、特許文献 1 及び 2 に記載されるように、左右方向の植付駆動軸を回転中心にして回転する左右のロータリケースの両端部に、苗取り爪と苗押出体を有した苗植付具を配置して、ロータリケースの回転中に苗植付具の先端部をロータリケースの回転外周へ突出させて、略楕円形状の植付軌跡線を描いて苗の分離、植付作動を行わせる技術が知られている。

40

【0003】

また、上記構成の植付装置では、苗植付部を上昇させて植付クラッチが切れるときに、植付伝動軸の慣性回転により、所定の位置で停止することができるよう構成されている。これにより、植付装置が土中に入り込んだまま停止し、付着した泥土が苗を取ることを妨げて苗が植え付けられない箇所が発生することを防止すると共に、苗植付再開時の苗と

50

植付装置の距離が一定になり、次の苗の植付タイミングを安定させることができる。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0004】

【特許文献1】特開2007-89515号公報

【特許文献2】特開2001-299029号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0005】

しかしながら、エンジンのアイドルリング中や極低速時等で、植付伝動軸を回転させる出力が低いときには、植付クラッチが切れた後に植付伝動軸が殆ど回転しなくなるため、植付装置は、植付クラッチを切ったときの姿勢で停止する。このため、植付装置が土中に入り込んだ状態で停止すると、付着した泥が苗を掻き取ることを妨げ、苗の植え付けられない箇所が発生したり、走行を再開した際に泥土との接触抵抗で植付装置が破損したりする問題があった。

【0006】

本発明は、上記に鑑みてなされたものであって、植付装置の作動時における駆動力の伝達状態に関わらず、植付装置の停止時には、予め設定された位置で停止させることのできる苗移植機を提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0007】

上述した課題を解決し、目的を達成するために、本発明の請求項1に記載の苗移植機は、走行車体(2)の後部に設ける苗を積載する苗載置部材(51)と、前記苗載置部材(51)から苗を取って植え付ける植付装置(60)と、前記植付装置(60)に駆動力を伝動する植付駆動機構(87)を設けた苗移植機において、前記植付装置(60)の停止位置を検知する停止位置検知部材(94)を設け、該停止位置検知部材(94)が検知する前記植付装置(60)の停止位置が設定位置でなければ前記植付装置(60)を設定位置に移動させる補助駆動装置(85)を設け、前記植付駆動機構(87)に回転部材(88)を設け、前記補助駆動装置(85)は、前記停止位置検知部材(94)が検知する前記植付装置(60)の停止位置が設定位置でなければ作動して前記回転部材(88)を回転させ、前記植付装置(60)を設定位置に移動させる構成としたことを特徴とする苗移植機である。

【0008】

また、請求項2に記載の発明は、前記走行車体(2)に駆動源(10)を設け、該駆動源(10)から伝達される駆動力を変速する変速装置(16)を設け、前記変速装置(16)を切り替えて前記走行車体(2)の前後進と走行出力を切り替える変速操作部材(35)を設け、前記変速操作部材(35)の操作位置を検知する位置検知部材(125)を設け、前記植付装置(60)への駆動力の伝動を入切する植付クラッチ機構(82)を設け、該位置検知部材(125)が変速操作部材(35)の後進側への操作を検知すると該植付クラッチ機構(82)を切状態とし、前記植付装置(60)への伝動を停止させる構成としたことを特徴とする請求項1に記載の苗移植機である。

【0009】

また、請求項3に記載の発明は、前記変速操作部材(35)の後進側への操作を規制する操作規制部材(126)を設け、該操作規制部材(126)の規制状態と規制解除状態に切り替える規制入切部材(127)を設け、前記植付装置(60)を設定位置に移動したことを前記停止位置検知部材(94)が検知すると、前記操作規制部材(126)を規制解除位置に移動させると共に、前記位置検知部材(125)が後進から前進への前記変速操作部材(35)の移動を検知すると、前記操作規制部材(126)を規制位置に移動させることを特徴とする請求項2に記載の苗移植機である。

【0010】

10

20

30

40

50

また、請求項 4 に記載の発明は、前記植付駆動機構（ 8 7 ）から駆動力を受けて作動し、前記苗載置部材（ 5 1 ）を左右方向に摺動させる摺動機構（ 1 0 0 ）と、前記苗載置部材（ 5 1 ）の左右端部への到達を検知する端部検知部材（ 1 0 5 ）と、前記補助駆動装置（ 8 5 ）を入切する補助駆動操作部材（ 1 3 0 ）を設け、前記補助駆動操作部材（ 1 3 0 ）を操作して前記補助駆動装置（ 8 5 ）を作動させると、前記摺動機構（ 1 0 0 ）と植付装置（ 6 0 ）が作動し、前記端部検知部材（ 1 0 5 ）が検知状態になると補助駆動装置（ 8 5 ）を停止させることを特徴とする請求項 2 または 3 のいずれか 1 項に記載の苗移植機である。

【 0 0 1 1 】

また、請求項 5 に記載の発明は、請求項 4 に記載の苗移植機において、前記植付装置（ 6 0 ）が通過する際の苗の姿勢を整える苗案内部材（ 1 1 0 ）を前記苗載置部材（ 5 1 ）の下部に設け、該苗案内部材（ 1 1 0 ）に植付装置（ 6 0 ）の通過を検知する通過検知部材（ 1 1 5 ）を設け、前記端部検知部材（ 1 0 5 ）が検知状態になると、前記通過検知部材（ 1 1 5 ）が検知状態となる位置に植付装置（ 6 0 ）が移動するまで前記補助駆動装置（ 8 5 ）を作動させることを特徴とする請求項 4 に記載の苗移植機である。

【 0 0 1 2 】

また、請求項 6 に記載の発明は、前記通過検知部材（ 1 1 5 ）は、前記植付装置（ 6 0 ）が苗を保持しているか否かを判定し、前記植付装置（ 6 0 ）が苗を保持しているときは、前記補助駆動装置（ 8 5 ）を停止させ、前記植付装置（ 6 0 ）が苗を保持していないときは、前記停止位置検知部材（ 9 4 ）が設定位置を検知すると前記補助駆動装置（ 8 5 ）を停止させることを特徴とする請求項 5 に記載の苗移植機である。

【 0 0 1 3 】

（削除）

【 0 0 1 4 】

（削除）

【 0 0 1 5 】

（削除）

【発明の効果】

【 0 0 1 6 】

請求項 1 に記載の苗移植機は、植付装置（ 6 0 ）が設定位置で停止していないときには、補助駆動装置（ 8 5 ）によって植付装置（ 6 0 ）を設定位置まで移動させることにより、植付装置（ 6 0 ）が土中に入り込んだ状態で停止することを防止できるので、植付装置（ 6 0 ）に付着した泥土が、苗載置部材（ 5 1 ）から苗を取ることを妨げる状態になることを防止でき、苗を確実に圃場に植え付けることができる。

また、植付装置（ 6 0 ）の停止時に自動的に設定位置まで植付装置（ 6 0 ）が移動することにより、植付装置（ 6 0 ）への伝動を遮断すると、駆動力が伝動される状態となっても植付装置（ 6 0 ）が回転することが無く、植付装置（ 6 0 ）に付着した泥土が周囲に飛び散ることが防止される。

また、補助駆動装置（ 8 5 ）で回転部材（ 8 8 ）を回転させて植付駆動機構（ 8 7 ）を介して植付装置（ 6 0 ）に駆動力を伝動することにより、余分な操作が不要となり、操作性が向上すると共に、植付装置（ 6 0 ）に泥土が付着することを防止できる。

また、植付装置（ 6 0 ）が停止し、停止位置が設定位置でないときに補助駆動装置（ 8 5 ）を差動させることにより、苗の植付作業時に補助駆動装置（ 8 5 ）が植付駆動機構（ 8 7 ）の駆動力伝達の抵抗となることを防止できるので、走行や苗の植付動作が安定し、作業能率が向上する。

【 0 0 1 7 】

請求項 2 に記載の苗移植機は、請求項 1 の発明の効果に加えて、走行車体（ 2 ）が後進操作されると、植付クラッチ機構（ 8 2 ）を切状態にすると共に、補助駆動装置（ 8 5 ）が植付装置（ 6 0 ）を設定位置に移動させる構成としたことにより、植付装置（ 6 0 ）が土中に入り込まない姿勢で後進走行することができるので、植付装置（ 6 0 ）に泥土が付

10

20

30

40

50

着し、苗載置部材（５１）から苗を取り損ない、苗が植え付けられない箇所が発生することを防止できる。

【００１８】

請求項３に記載の苗移植機は、請求項２の発明の効果に加えて、植付装置（６０）が設定位置に移動するまでは、操作規制部材（１２６）が変速操作部材（３５）の後進操作を規制することにより、植付装置（６０）が設定位置に移動する前に後進走行が開始されることを防止できる。これにより、植付装置（６０）に泥土が付着することや、接触抵抗により植付装置（６０）が破損することを防止できる。

また、変速操作部材（３５）が前進側に操作されると操作規制部材（１２６）が自動的に規制位置に移動することにより、次の後進操作時に植付装置（６０）が設定位置に移動するまで変速操作部材（３５）が後進側に操作できなくなるので、植付装置（６０）に泥土が付着することや、接触抵抗により植付装置（６０）が破損することを防止できる。

【００１９】

請求項４に記載の苗移植機は、請求項２または３の発明の効果に加えて、補助駆動操作部材（１３０）を操作すると、変速装置（１６）の操作位置、あるいは植付クラッチ機構（８２）の入切状態にかかわらず、補助駆動装置（８５）を入切することができるので、植付作業前の苗載置部材（５１）の左右位置の調節や、メンテナンス時の植付装置（６０）の作動を行うことができ、作業能率を向上させることができる。

また、端部検知部材（１０５）が苗載置部材（５１）の左右端部への到達を検知すると補助駆動装置（８５）が停止することにより、苗載置部材（５１）の端部の到達に合わせて補助駆動装置（８５）を停止操作する必要がなくなるので、苗載置部材（５１）の移動中に他の作業を行うことができ、作業能率を向上させることができる。

【００２０】

請求項５に記載の苗移植機は、請求項４の発明の効果に加えて、苗載置部材（５１）が端部まで移動すると、植付装置（６０）を苗案内部材（１１０）を通過する位置まで移動させることにより、植付装置（６０）の作動後すぐに苗を圃場に植え付け始めることができるので、作業能率が向上する。

また、通過検知部材（１１５）で植付装置（６０）を検知することにより、植付作業時の速度に関係なく補助駆動装置（８５）を停止させることができるので、植付作業開始時の圃場までの距離が一定となる。これにより、作業能率を向上させることができると共に、苗の植付位置を揃い易くさせることができ、植付精度を向上させることができる。

【００２１】

請求項６に記載の苗移植機は、請求項５の発明の効果に加えて、植付装置（６０）が苗を保持しているときに苗案内部材（１１０）に到達すると補助駆動装置（８５）が停止することにより、植付装置（６０）の作動後すぐに苗を圃場に植え付け始めることができるので、作業効率を向上させることができる。

また、植付装置（６０）が苗を保持していないときは、停止位置検知部材（９４）が設定位置を検知すると補助駆動装置（８５）を停止させることにより、植付装置（６０）が土中に入り込んだ状態で停止することを防止できるので、植付装置（６０）に付着した泥土が、苗載置部材（５１）から苗を取ることを妨げる状態になることを防止でき、苗を確実に圃場に植え付けることができる。

【００２２】

（削除）

【００２３】

（削除）

【００２４】

（削除）

【図面の簡単な説明】

【００２５】

【図１】図１は、実施形態に係る苗移植機の側面図である。

10

20

30

40

50

【図 2】図 2 は、図 1 に示す苗移植機の平面図である。

【図 3】図 3 は、図 1 に示すミッションケースの断面図である。

【図 4】図 4 は、植付装置が取り付けられる苗植付体の平面図である。

【図 5】図 5 は、図 1 に示す植付装置の詳細図である。

【図 6】図 6 は、図 5 の A - A 矢視図である。

【図 7】図 7 は、図 1 に示す苗載置台の下端付近の側面図である。

【図 8】図 8 は、図 7 の B - B 矢視図である。

【図 9】図 9 は、図 2 に示す変速レバーのガイドをするレバーガイド溝の平面図である。

【図 10】図 10 は、図 1 に示す苗移植機の要部構成図である。

【図 11】図 11 は、補助伝動モータの駆動力で作動する植付装置が苗を保持している場合の説明図である。 10

【図 12】図 12 は、補助伝動モータの駆動力で作動する植付装置が苗を保持していない場合の説明図である。

【図 13】図 13 は、実施形態に係る苗移植機の変形例であり、後輪の側面図である。

【発明を実施するための形態】

【0026】

以下に、本発明に係る苗移植機の実施形態を図面に基づいて詳細に説明する。なお、この実施形態によりこの発明が限定されるものではない。また、下記実施形態における構成要素には、当業者が置換可能、且つ、容易なもの、或いは実質的に同一のものが含まれる。

20

【0027】

〔実施形態〕

図 1 は、実施形態に係る苗移植機の側面図である。図 2 は、図 1 に示す苗移植機の平面図である。なお、以下の説明においては、前後、左右の方向基準は、苗移植機の操縦席からみて、車体の走行方向を基準として、前後、左右の基準を規定している。本実施形態に係る苗移植機 1 の走行車体 2 は、左右一対の前輪 4 と、同様に左右一対の後輪 5 とを有しており、走行時には各車輪が駆動する四輪駆動車としている。これにより、走行車体 2 は、圃場や道路を走行することが可能になっている。また、走行車体 2 の後部には、苗植付部昇降機構 40 によって昇降可能な苗植付部 50 が備えられている。

【0028】

30

この走行車体 2 は、車体の略中央に配置されたメインフレーム 7 と、このメインフレーム 7 の上に搭載されたエンジン 10 と、エンジン 10 の動力を駆動輪と苗植付部 50 とに伝える動力伝達装置 15 と、を備えている。つまり、本実施形態に係るこの苗移植機 1 では、動力源であるエンジン 10 で発生した動力は、走行車体 2 を前進や後進させるために用いるのみでなく、苗植付部 50 を駆動させるためにも使用され、ディーゼル機関やガソリン機関等の熱機関が用いられる。

【0029】

また、エンジン 10 は、走行車体 2 の左右方向における略中央で、且つ、作業者が乗車時に足を載せるフロアステップ 26 よりも上方に突出させた状態で配置されている。また、フロアステップ 26 は、走行車体 2 の前部とエンジン 10 の後部との間に渡って設けられてメインフレーム 7 上に取り付けられており、その一部が格子状になることにより、靴に付いた泥を圃場に落とせるようになっている。また、このフロアステップ 26 の後方には、後輪 5 のフェンダを兼ねたリアステップ 27 が設けられている。このリアステップ 27 は、後方に向うに従って上方に向う方向に傾斜した傾斜面を有しており、エンジン 10 の左右それぞれの側方に配置されている。

40

【0030】

エンジン 10 は、これらのフロアステップ 26 とリアステップ 27 とから上方に突出しており、これらのステップから突出している部分には、エンジン 10 を覆うエンジンカバー 11 が配設されている。即ち、エンジンカバー 11 は、フロアステップ 26 とリアステップ 27 とから上方に突出した状態で、エンジン 10 を覆っている。

50

【 0 0 3 1 】

また、走行車体 2 には、エンジンカバー 1 1 の上部に操縦席 2 8 が設置されており、操縦席 2 8 の前方で、且つ、走行車体 2 の前側中央部には、操縦部 3 0 が配設されている。この操縦部 3 0 は、フロアステップ 2 6 の床面から上方に突出した状態で配置されており、フロアステップ 2 6 の前部側を左右に分断している。

【 0 0 3 2 】

操縦部 3 0 の前部には、開閉可能なフロントカバー 3 1 が設けられている。また、操縦部 3 0 の上部には、操作装置を作動させる操作レバー等や計器類、ハンドル 3 2 が配設されている。このハンドル 3 2 は、作業者が前輪 4 を操舵操作することにより走行車体 2 を操舵する操舵部材として設けられており、操縦部 3 0 内の操作装置等を介して前輪 4 を転舵させることが可能になっている。また、操作レバーとしては、走行車体 2 の前後進と走行出力を切替操作する変速操作部材である変速レバー 3 5 と、走行車体 2 の走行速度を、走行する場所に応じた速度に切り替える副走行操作部材である副変速レバー 3 8 とが、機体右側と左側に配設されている。

10

【 0 0 3 3 】

また、フロアステップ 2 6 における操縦部 3 0 の左右それぞれの側方に位置する部分には、補給用の苗を載せておく予備苗載台 6 5 が配置されている。この予備苗載台 6 5 は、フロアステップ 2 6 の床面から突出した支持軸（鉛直軸）によって回転自在に支持されており、作業者の手、または電動モータ等の回動部材によって回動させることが可能になっている。

20

【 0 0 3 4 】

また、動力伝達装置 1 5 は、エンジン 1 0 から伝達される駆動力を変速する変速装置である油圧式無段変速機 1 6 と、この油圧式無段変速機 1 6 にエンジン 1 0 からの動力を伝えるベルト式動力伝達機構 1 7 と、を有している。このうち、油圧式無段変速機 1 6 とは、H S T (H y d r o S t a t i c T r a n s m i s s i o n) と云われる静油圧式の無段変速装置として構成されている。このため、油圧式無段変速機 1 6 は、エンジン 1 0 からの動力で駆動する油圧ポンプによって油圧を発生させ、この油圧を油圧モータで機械的な力（回転力）に変換して出力する。これにより、油圧式無段変速機 1 6 は、エンジン 1 0 で発生する動力を、走行車体 2 を走行させる力に変換する。

【 0 0 3 5 】

その際に、油圧式無段変速機 1 6 は、回転力の方向や回転速度を変更することにより、走行車体 2 の前後進及び走行速度を変更することが可能になっており、変速レバー 3 5 は、この油圧式無段変速機 1 6 の出力及び出力方向を変更することによって、走行車体 2 の前後進及び走行速度を操作することが可能になっている。

30

【 0 0 3 6 】

この油圧式無段変速機 1 6 は、エンジン 1 0 よりも前方で、且つ、フロアステップ 2 6 の床面よりも下方に配置されており、本実施形態に係る苗移植機 1 では、走行車体 2 の上面から見て、エンジン 1 0 の前方に配置されている。

【 0 0 3 7 】

また、ベルト式動力伝達機構 1 7 は、エンジン 1 0 の出力軸に取り付けたプーリと、油圧式無段変速機 1 6 の入力軸に取り付けたプーリと、双方のプーリに巻き掛けたベルトと、さらに、このベルトの張力を調整するテンションプーリと、を備えている。これにより、ベルト式動力伝達機構 1 7 は、エンジン 1 0 で発生した動力を、ベルトを介して油圧式無段変速機 1 6 に伝達可能になっている。

40

【 0 0 3 8 】

さらに、動力伝達装置 1 5 は、ベルト式動力伝達機構 1 7 を介して油圧式無段変速機 1 6 に伝達され、油圧式無段変速機 1 6 で変速したエンジン 1 0 からの駆動力を各部に伝達する伝動装置であるミッションケース 1 8 を有している。このミッションケース 1 8 は、路上走行時や植付時における走行車体 2 の作業速度を切り替える副変速機構（図示省略）を内設しており、メインフレーム 7 の前部に取り付けられている。副変速レバー 3 8 は

50

、ミッションケース 18 内の副変速機構を操作することにより、走行車体 2 の走行速度を切り替えることが可能になっている。ミッションケース 18 は、ベルト式動力伝達機構 17 と油圧式無段変速機 16 とを介して伝達されたエンジン 10 からの出力を、当該ミッションケース 18 内の副変速機構で変速して、前輪 4 と後輪 5 への走行用動力と、苗植付部 50 への駆動用動力とに分けて出力可能になっている。

【0039】

このうち、走行用動力は、一部が左右の前輪ファイナルケース 21 を介して前輪 4 に伝達可能になっており、残りが左右の後輪ギヤケース 22 を介して後輪 5 に伝達可能になっている。左右それぞれの前輪ファイナルケース 21 は、ミッションケース 18 の左右それぞれの側方に配設されており、左右の前輪 4 は、車軸を介して左右の前輪ファイナルケース 21 に連結されている。また、この前輪ファイナルケース 21 は、ハンドル 32 の操舵操作に応じて駆動し、前輪 4 を転舵させることが可能になっている。同様に、左右それぞれの後輪ギヤケース 22 には、車軸を介して後輪 5 が連結されている。一方、駆動用動力は、走行車体 2 の後部に設けた植付クラッチ（図示省略）に伝達され、この植付クラッチの係合時に植付伝動軸（図示省略）によって苗植付部 50 へ伝達される。

【0040】

また、走行車体 2 の後部に備えられる苗植付部 50 を昇降させる苗植付部昇降機構 40 は、昇降リンク装置 41 を有しており、苗植付部 50 は、この昇降リンク装置 41 を介して走行車体 2 に取り付けられている。この昇降リンク装置 41 は、走行車体 2 の後部と苗植付部 50 とを連結させる平行リンク機構 42 を備えている。この平行リンク機構 42 は、上リンクと下リンクとを有しており、これらのリンクが、メインフレーム 7 の後部端に立設した背面視門型のリンクベースフレーム 43 に回転自在に連結され、各リンクの他端側が苗植付部 50 に回転自在に連結されることにより、苗植付部 50 を昇降可能に走行車体 2 に連結している。

【0041】

また、苗植付部昇降機構 40 は、油圧によって伸縮する油圧昇降シリンダ 44 を有しており、油圧昇降シリンダ 44 の伸縮動作によって、苗植付部 50 を昇降させることが可能になっている。苗植付部昇降機構 40 は、その昇降動作によって、苗植付部 50 を非作業位置まで上昇させたり、対地作業位置（対地植付位置）まで下降させたりすることが可能になっている。

【0042】

また、苗植付部 50 は、苗を植え付ける範囲を複数の区画、或いは複数の列で植え付けることができ、本実施形態に係る苗移植機 1 では、苗を 6 つの区画で植え付ける、いわゆる 6 条植の苗植付部 50 になっている。この苗植付部 50 は、植付装置 60 と、苗載置台 51 及びフロート 47 を備えている。このうち、苗載置台 51 は、複数条の苗を積載する苗載置部材として設けられており、走行車体 2 の左右方向において仕切られた植付条数分の苗載せ面 52 を有し、それぞれの苗載せ面 52 に土付きのマット状苗を載置することが可能になっている。これにより、苗載置台 51 に載置した苗が植え付けられて無くなるたびに、圃場外に用意している苗を取りに戻る必要が無く、連続した作業を行えるので、作業能率が向上する。

【0043】

また、植付装置 60 は、苗載置台 51 に載置された苗を苗載置台 51 から取って圃場に植え付ける装置になっている。この植付装置 60 は、2 条毎に 1 つずつ配設されており、回転可能なロータリケース 63 に、2 条分の植込杆 61 を回転可能に備えている。即ち、複数の植付装置 60 は、それぞれ植付条が割り当てられている。このうち、ロータリケース 63 は、植付装置 60 に駆動力を供給する植付伝動ケース 64 に対して回転可能に連結されており、植付伝動ケース 64 は、エンジン 10 から苗植付部 50 に伝達された動力を、植付装置 60 に供給する。つまり、植付伝動ケース 64 には、2 つのロータリケース 63 が、機体左右方向の両側に連結されており、苗植付部 50 は、この植付伝動ケース 64 を 3 つ備えている。

【 0 0 4 4 】

また、フロート 4 7 は、走行車体 2 の移動と共に、圃場面上を滑走して整地するものであり、走行車体 2 の左右方向における苗植付部 5 0 の中央に位置するセンターフロート 4 8 と、左右方向における苗植付部 5 0 の両側に位置するサイドフロート 4 9 と、を有している。

【 0 0 4 5 】

また、苗植付部 5 0 の下方側の位置における前側には、圃場の整地を行う整地用ロータ 6 7 が設けられている。この整地用ロータ 6 7 は、後輪ギヤケース 2 2 を介して伝達されるエンジン 1 0 からの出力によって回転可能に構成されている。

【 0 0 4 6 】

また、苗植付部 5 0 の左右両側には、次の植付条に進行方向の目安になる線を形成する線引きマーカ 6 8 が備えられている。即ち、線引きマーカ 6 8 は、苗移植機 1 が圃場内における直進前進時に、圃場の畦際で転回した後に直進前進する際の目印を圃場上に線引きする。この線引きマーカ 6 8 は、マーカモータ（図示省略）によって作動し、走行車体 2 が旋回するごとに、左右の線引きマーカ 6 8 が入れ替わって作動することができるように構成されている。この左右の線引きマーカ 6 8 の入れ替えは、マーカモータが接続されるコントローラ（図示省略）によって行う。即ち、コントローラは、走行車体 2 の旋回時に、左右の線引きマーカ 6 8 を交互に作動状態と非作動状態とに切り替えるマーカ切替装置としても設けられている。なお、左右の線引きマーカ 6 8 の線引き作用部は、図 1 及び図 2 に示す通り、円盤の外周部に複数の突起体を設け、回転自在にロッド部に装着したものとすると、圃場面との接地抵抗により確実に圃場面に線を形成することができ、次の植付作業位置での直進作業が行い易くなり、作業能率が向上する。

【 0 0 4 7 】

また、走行車体 2 における操縦席 2 8 の後方には、施肥装置 7 0 が搭載されている。この施肥装置 7 0 は、肥料を貯留する貯留ホッパ 7 1 と、貯留ホッパ 7 1 から供給される肥料を設定量ずつ繰り出す繰出し装置 7 2 と、繰出し装置 7 2 により繰り出される肥料を圃場に供給する施肥通路である施肥ホース 7 4 と、施肥ホース 7 4 に搬送風を供給することにより、施肥ホース 7 4 内の肥料を苗植付部 5 0 側に移送する起風装置であるブローア 7 3 と、を有している。さらに、施肥装置 7 0 は、苗植付部 5 0 の下方に配設されると共に、施肥ホース 7 4 によって肥料が移送される施肥ガイド 7 5 と、施肥ガイド 7 5 の前側に設けられると共に、施肥ホース 7 4 によって移送された肥料を、苗植付条の側部近傍に形成される施肥溝内に落とし込む作溝器 7 6 と、を有している。

【 0 0 4 8 】

図 3 は、図 1 に示すミッションケースの断面図である。ミッションケース 1 8 は、内部に変速機構 8 1 を備えており、変速機構 8 1 には、油圧式無段変速機 1 6 から出力された駆動力のミッションケース 1 8 への伝動軸であるミッションケース入力軸 8 0 が接続されている。これにより、ミッションケース 1 8 には、油圧式無段変速機 1 6 で変速したエンジン 1 0 からの駆動力が伝達可能になっている。

【 0 0 4 9 】

また、ミッションケース 1 8 には、ミッションケース 1 8 に伝達された駆動力を植付装置 6 0 側に伝動するか否かを切り替えることにより、ミッションケース 1 8 から植付装置 6 0 への伝動を切り替える植付クラッチ機構 8 2 が備えられている。この植付クラッチ機構 8 2 は、ミッションケース 1 8 に内設される変速機構 8 1 と、ミッションケース 1 8 から植付装置 6 0 側への出力軸であるミッションケース出力軸 8 3 との間での動力の伝達と遮断との切り替えが可能になっている。また、植付クラッチ機構 8 2 の近傍には、植付クラッチ機構 8 2 の入切を検知する入切検知部材である植付クラッチセンサ 8 9 が備えられている。

【 0 0 5 0 】

このミッションケース出力軸 8 3 には、ミッションケース出力軸 8 3 によって出力される駆動力が伝達されることにより、エンジン 1 0 で発生した駆動力を植付装置 6 0 に伝動

10

20

30

40

50

する植付駆動機構である植付ドライブシャフト 87 が接続されている。植付ドライブシャフト 87 は、ミッションケース出力軸 83 に対してメカロック防止クラッチ 84 を介して接続されている。このメカロック防止クラッチ 84 は、ミッションケース出力軸 83 から植付ドライブシャフト 87 への通常の駆動力の伝達時における回転方向では、係合することにより回転駆動力を伝達でき、反対方向の回転時にはスリップすることによりミッションケース出力軸 83 と植付ドライブシャフト 87 とが相対回転するようになっている。即ち、メカロック防止クラッチ 84 は、ワンウェイクラッチとして設けられている。

【 0 0 5 1 】

植付ドライブシャフト 87 には、回転部材である回転ギア 88 が装着されており、回転ギア 88 は、植付ドライブシャフト 87 と一体となって回転可能に装着されている。この回転ギア 88 には、補助駆動装置である補助伝動モータ 85 の出力軸に取り付けられるピニオンギア 86 と噛み合っている。これにより、植付ドライブシャフト 87 は、補助伝動モータ 85 の駆動時に補助伝動モータ 85 が発生する駆動力が、ピニオンギア 86 と回転ギア 88 とを介して伝達されることにより、回転駆動することが可能になっている。

【 0 0 5 2 】

図 4 は、植付装置が取り付けられる苗植付体の平面図である。苗植付部 50 が有する複数の植付装置 60 は、植付伝動ケース 64 を支持すると共に、植付装置 60 に駆動力を伝動可能に構成される苗植付体 90 に備えられている。苗植付体 90 は、内部に伝動機構（図示省略）を有するメインケース 91 を有しており、メインケース 91 内の伝動機構には、植付ドライブシャフト 87 が連結されている。これにより、メインケース 91 内には、ミッションケース 18 から出力された駆動力が、植付ドライブシャフト 87 によって伝達可能になっている。また、メインケース 91 は、植付ドライブシャフト 87 から伝達された駆動力を出力する植付伝動軸 92 を支持しており、植付伝動軸 92 は、機体左右方向に延在している。

【 0 0 5 3 】

複数の植付伝動ケース 64 は、メインケース 91 からの出力軸である植付伝動軸 92 にそれぞれ前端側が連結されている。各植付伝動ケース 64 は、内部にチェーン駆動機構（図示省略）を備えており、それぞれの植付伝動ケース 64 の後端側には、駆動力をロータリケース 63 に伝達する植付駆動軸 93 が、機体左右方向両側に突出している。植付伝動軸 92 から植付伝動ケース 64 に入力された駆動力は、内部のチェーン駆動機構によって植付駆動軸 93 に伝達され、植付駆動軸 93 によって出力される。植付駆動軸 93 には、ロータリケース 63 が連結されており、ロータリケース 63 及び植込杆 61 は、この植付駆動軸 93 から出力される駆動力により駆動する。

【 0 0 5 4 】

また、メインケース 91 には、植付駆動軸 93 の回転角度を検出する回転センサ 94 が設けられている。この回転センサ 94 は、植付駆動軸 93 の回転角度を検出することにより、植付装置 60 の停止時に、植付装置 60 の停止位置を検知する停止位置検知部材として設けられている。

【 0 0 5 5 】

また、メインケース 91 には、植付ドライブシャフト 87 から駆動力を受けて作動し、苗載置台 51 を機体左右方向に往復摺動させる摺動機構であるリードカム機構 100 が備えられている。このリードカム機構 100 は、リードカム軸 101 と、摺動軸 102 とを備えている。リードカム軸 101 は、長手方向が左右方向と平行な状態で、左右方向の移動が規制され、且つ、軸心回りの回転が許容されて、メインケース 91 に支持されている。リードカム軸 101 は、植付ドライブシャフト 87 からエンジン 10 の駆動力が伝動されて、エンジン 10 からの駆動力により軸心回りに回転する。即ち、植付ドライブシャフト 87 は、リードカム軸 101 にエンジン 10 からの駆動力を伝動する。

【 0 0 5 6 】

摺動軸 102 は、中央部がメインケース 91 に収容されて支持されている。摺動軸 102 は、リードカム軸 101 のカムに係合するリードカムを固着して、リードカム軸 101

10

20

30

40

50

に接触してリードカム軸 1 0 1 の回転により機体左右方向に往復移動する。摺動軸 1 0 2 は、両端が苗載置台 5 1 に連結されており、リードカム軸 1 0 1 の回転により左右方向に往復移動すると、苗載置台 5 1 を機体左右方向に往復摺動させる。これらのように、摺動軸 1 0 2 の機体左右方向の往復移動によって摺動軸 1 0 2 と共に往復移動する苗載置台 5 1 の移動範囲における端部付近には、苗載置台 5 1 の左右端部への到達を検知する端部検知部材である端寄せスイッチ 1 0 5 が、苗載置台 5 1 の左右両端側に配設されている。

【 0 0 5 7 】

図 5 は、図 1 に示す植付装置の詳細図である。図 6 は、図 5 の A - A 矢視図である。植付装置 6 0 のロータリケース 6 3 は、複数の植付用ギヤ（図示省略）からなる不等速伝動機構を内装しており、不等速伝動機構に対しては、植付伝動ケース 6 4 から供給された駆動力を、植付駆動軸 9 3 によって伝達可能になっている。また、植込杆 6 1 は、ロータリケース 6 3 に内装される不等速伝動機構の出力軸に連結されており、1つのロータリケース 6 3 に対して、植付駆動軸 9 3 を中心として点対称となる 2 箇所に配設されている。この植込杆 6 1 は、植付駆動軸 9 3 を中心とするロータリケース 6 3 の回転時に、ロータリケース 6 3 の回転速度に対して、不等速伝動機構により回転速度が不等速となって回転することが可能になっている。

【 0 0 5 8 】

図 7 は、図 1 に示す苗載置台の下端付近の側面図である。図 8 は、図 7 の B - B 矢視図である。苗載置台 5 1 の下部には、植付装置 6 0 が苗載置台 5 1 から苗を取った際に、苗の姿勢を整える苗案内部材である苗ガイド 1 1 0 が配設されている。この苗ガイド 1 1 0 は、1つのロータリケース 6 3 について 1 組が配設されており、1組の苗ガイド 1 1 0 は、苗載置台 5 1 の下端から下方に延びる左右一対の部材から構成されている。植付装置 6 0 の駆動時には、ロータリケース 6 3 に備えられる植込杆 6 1 が、苗ガイド 1 1 0 を構成する一対の部材間を通過しながら駆動する。これにより、苗ガイド 1 1 0 は、植付装置 6 0 が苗載置台 5 1 から苗を取って苗ガイド 1 1 0 を通過する際に、植込杆 6 1 で取った苗の姿勢を整えることが可能になっている。

【 0 0 5 9 】

このように構成される苗ガイド 1 1 0 は、機体上下方向における位置によって、左右一対の部材の間隔が異なっており、下端部よりも上方位置には、左右間隔が最も狭くなる幅狭部 1 1 1 が形成されている。即ち、苗ガイド 1 1 0 は、幅狭部 1 1 1 より機体上方側や機体下方側における左右の間隔よりも、幅狭部 1 1 1 の方が左右の部材の間隔が狭くなっている。

【 0 0 6 0 】

また、苗ガイド 1 1 0 には、植付装置 6 0 の通過を検知する通過検知部材 1 1 5 が設けられている。この通過検知部材 1 1 5 は、例えば、一対の部材の互いに対向する面に配設される電極板によって構成され、電極板に他の部材が接触した場合における電極板間での通電量の変化に基づいて、植付装置 6 0 の通過を検知することが可能になっている。また、通過検知部材 1 1 5 は、植付装置 6 0 の通過を、このように電極板間での通電量の変化に基づいて検知するため、植付装置 6 0 が苗を保持しているか否かも判定することが可能になっている。このように構成される通過検知部材 1 1 5 は、苗ガイド 1 1 0 の幅狭部 1 1 1 に配置されている。

【 0 0 6 1 】

図 9 は、図 2 に示す変速レバーのガイドをするレバーガイド溝の平面図である。走行車体 2 の前後進の切り替えが可能な変速レバー 3 5 は、当該変速レバー 3 5 のガイドを行うレバーガイド溝 1 2 0 に沿って操作を行うことが可能になっている。レバーガイド溝 1 2 0 は、走行車体 2 を前進させる状態に変速レバー 3 5 を切り替える際における変速レバー 3 5 のガイド部分である前進位置 1 2 1 と、走行車体 2 を後進させる状態に変速レバー 3 5 を切り替える際における変速レバー 3 5 のガイド部分である後進位置 1 2 3 と、を有している。これらの前進位置 1 2 1 と後進位置 1 2 3 とは、機体前後方向に延びる溝として形成されており、前進位置 1 2 1 と後進位置 1 2 3 とは、機体左右方向における位置が異

10

20

30

40

50

なる位置になっている。

【 0 0 6 2 】

このように機体左右方向の位置が異なる前進位置 1 2 1 の後端と、後進位置 1 2 3 の前端とは、機体左右方向に延びる溝によって接続されており、この左右方向に延びる溝は、レバーガイド溝 1 2 0 が有する中立位置 1 2 2 として形成されている。レバーガイド溝 1 2 0 の中立位置 1 2 2 は、変速レバー 3 5 を前進から後進に切替操作したり、後進から前進に切替操作したりするときに変速レバー 3 5 を通す位置になっており、この中立位置 1 2 2 には、変速レバー 3 5 を検知する位置検知部材であるレバーセンサ 1 2 5 が配設されている。レバーセンサ 1 2 5 は、中立位置 1 2 2 の機体左右方向における、後進位置 1 2 3 側の端部側に配設されており、この位置で変速レバー 3 5 を検知することにより、変速レバー 3 5 が前進から後進に切替操作される状態であることを検知することが可能になっている。

10

【 0 0 6 3 】

また、レバーガイド溝 1 2 0 には、変速レバー 3 5 の後進側への操作を規制する操作規制部材である規制ピン 1 2 6 と、規制ピン 1 2 6 を入切させる規制入切部材である規制ソレノイド 1 2 7 とが設けられている。このうち、規制ピン 1 2 6 は、レバーガイド溝 1 2 0 の後進位置 1 2 3 における中立位置 1 2 2 寄りの端部付近に配設されており、後進位置 1 2 3 の壁面から後進位置 1 2 3 内に突出したり、壁面側に引っ込んで退避したりすることが可能になっている。また、規制ソレノイド 1 2 7 は、この規制ピン 1 2 6 を、レバーガイド溝 1 2 0 の後進位置 1 2 3 の溝幅方向に移動させることにより、規制ピン 1 2 6 を後進位置 1 2 3 内に突出させたり、後進位置 1 2 3 内から退避させたりすることが可能になっている。このように設けられる規制ピン 1 2 6 は、後進位置 1 2 3 内に突出した状態では、変速レバー 3 5 が中立位置 1 2 2 から後進位置 1 2 3 位置に移動することを規制することができ、中立位置 1 2 2 から後進位置 1 2 3 への変速レバー 3 5 の切替操作を規制することができる。

20

【 0 0 6 4 】

図 1 0 は、図 1 に示す苗移植機の要部構成図である。操縦部 3 0 には、ハンドル 3 2 等の他に、補助伝動モータ 8 5 を入切する補助駆動操作部材である補助駆動スイッチ 1 3 0 が配設されている。この補助駆動スイッチ 1 3 0 は、苗移植機 1 に搭載される各機器を制御する制御装置 1 4 0 に接続されている。制御装置 1 4 0 は、各種の信号を電気信号によって送受信したり、各種の演算処理を行ったりする電子制御装置によって構成されており、苗移植機 1 の各部の制御が可能になっている。制御装置 1 4 0 は、補助駆動スイッチ 1 3 0 の操作状態に応じて補助伝動モータ 8 5 の駆動を制御することが可能になっている。

30

【 0 0 6 5 】

また、植付クラッチ機構 8 2 の入切を検知する植付クラッチセンサ 8 9 や、植付装置 6 0 の停止位置を検知する回転センサ 9 4、苗載置台 5 1 の左右端部への到達を検知する端寄せスイッチ 1 0 5、苗ガイド 1 1 0 に設けられて植付装置 6 0 の通過を検知する通過検知部材 1 1 5、変速レバー 3 5 の検知を行うレバーセンサ 1 2 5 も、制御装置 1 4 0 に接続されている。

【 0 0 6 6 】

40

また、変速レバー 3 5 の切替操作を規制する規制ピン 1 2 6 を作動させる規制ソレノイド 1 2 7 も制御装置 1 4 0 に接続されており、制御装置 1 4 0 からの制御信号によって作動することにより、規制ピン 1 2 6 をレバーガイド溝 1 2 0 内に突出させたり退避させたりすることが可能になっている。さらに、制御装置 1 4 0 には、エンジン 1 0 で発生した駆動力の、施肥装置 7 0 への伝達や遮断を切り替える施肥クラッチ（図示省略）を作動させる施肥クラッチモータ 1 3 5 が接続されている。

【 0 0 6 7 】

本実施形態に係る苗移植機 1 は、以上のような構成からなり、以下、その作用について説明する。苗移植機 1 の運転時は、エンジン 1 0 で発生する動力によって、走行車体 2 の走行と、苗載置台 5 1 に載せた苗の植付作業を行う。この植付作業は、回転軸が左右方向

50

になる向きで植付装置 60 全体が回転しながら、植込杆 61 も回転することにより、苗載置台 51 に載せられた苗を順次植込杆 61 で取り、取った苗を徐々に圃場に植え付ける。その際に、苗載置台 51 を、苗載置台 51 に載置する 1 条分の機体左右方向の幅の範囲内で機体左右方向に往復移動させることにより、各植付装置 60 は、苗載置台 51 においてそれぞれの植付装置 60 に対応する部分から苗を取り出し、圃場に植え付ける。即ち、各植付装置 60 は、苗載置台 51 の所定の条に対応する部分から苗を取り出して、所定の条に苗を植え付ける。植付作業時は、このように植付装置 60 を作動させながら圃場内を走行車体 2 で走行することにより、複数の列状に苗を植え付ける。

【0068】

走行車体 2 の走行時には、エンジン 10 で発生した動力はベルト式動力伝達機構 17 に伝達され、ベルト式動力伝達機構 17 から油圧式無段変速機 16 に伝達されて、油圧式無段変速機 16 で所望の回転速度や回転方向、トルクに変換されて出力される。油圧式無段変速機 16 から出力された動力は、ミッションケース 18 に伝達され、路上走行時の走行速度に適した回転速度、または苗の植え付け時の走行速度に適した回転速度にミッションケース 18 内で変速されて、前輪 4 側や後輪 5 側に出力される。

【0069】

また、ミッションケース 18 から出力される動力の一部は、苗植付部 50 側にも伝達され、苗植付部 50 での植付作業にも用いられる。具体的には、ミッションケース入力軸 80 によってミッションケース 18 内の変速機構 81 に伝達された駆動力は、変速機構 81 で変速され、植付クラッチ機構 82 の係合時に、ミッションケース出力軸 83 から出力される。ミッションケース出力軸 83 から出力された駆動力は、植付ドライブシャフト 87 に伝達され、植付ドライブシャフト 87 によって苗植付体 90 に伝達される。

【0070】

苗植付体 90 では、植付ドライブシャフト 87 によって伝達された駆動力を、植付伝動軸 92 によって各植付伝動ケース 64 に伝達し、植付伝動ケース 64 から、それぞれの植付伝動ケース 64 に連結されている植付装置 60 に伝達する。植付装置 60 は、このように伝達された駆動力により回転駆動する。

【0071】

また、苗植付体 90 にはリードカム機構 100 が備えられており、リードカム機構 100 は、植付ドライブシャフト 87 によって苗植付体 90 に伝達された駆動力により作動し、摺動軸 102 が機体左右方向に往復移動する。これにより、摺動軸 102 に連結されている苗載置台 51 も機体左右方向に往復移動する。苗の植え付け時には、このように苗載置台 51 が機体左右方向に往復移動しながら、回転駆動する植付装置 60 の植込杆 61 で、苗載置台 51 に載置されている苗を順次取り、圃場に植え付ける。

【0072】

これらのように、植付装置 60 は、ミッションケース 18 から出力された駆動力により駆動するが、植付クラッチ機構 82 が、動力を伝動しない状態になったり、油圧式無段変速機 16 が中立になってミッションケース 18 に駆動力が伝達されない状態になったりしたときは、ミッションケース 18 から植付装置 60 側には、駆動力が伝達されなくなる。この場合は、制御装置 140 は、補助伝動モータ 85 を駆動させることにより、植付装置 60 を、予め設定されている設定位置に移動させて停止させる。

【0073】

この場合における設定位置は、各ロータリケース 63 が、それぞれのロータリケース 63 に設けられる 2 つの植込杆 61 が植付駆動軸 93 を挟んで概ね前後方向に位置する位置関係になり、2 つの植込杆 61 における苗を取る部分が、概ね前方を向く向きになる状態になっている。苗植付体 90 に備えられる回転センサ 94 は、植付伝動軸 92 の回転角度を検知しており、制御装置 140 は、回転センサ 94 で検知した植付伝動軸 92 の回転角度より、植付装置 60 の停止位置、即ち、植付装置 60 の停止状態を検知することが可能になっている。植付装置 60 に駆動力が伝達されなくなったときに、回転センサ 94 が検知した植付装置 60 の停止位置が設定位置でないときには、制御装置 140 は、補助伝動

10

20

30

40

50

モータ 85 を駆動させることにより、植付装置 60 を設定位置に移動させる。

【 0 0 7 4 】

補助伝動モータ 85 による植付装置 60 の移動について説明すると、補助伝動モータ 85 を駆動させると、補助伝動モータ 85 の出力軸に取り付けられるピニオンギア 86 と噛み合っている回転ギア 88 が回転し、回転ギア 88 と共に植付ドライブシャフト 87 が回転する。この場合、植付ドライブシャフト 87 とミッションケース出力軸 83 とは、メカロック防止クラッチ 84 を介して接続されているため、ミッションケース出力軸 83 が回転しない状態でも、ミッションケース出力軸 83 が停止したまま植付ドライブシャフト 87 を回転させることができる。

【 0 0 7 5 】

補助伝動モータ 85 で発生した駆動力は、このように植付ドライブシャフト 87 が回転することにより、苗植付体 90 に伝達される。苗植付体 90 では、このように伝達された駆動力が植付伝動軸 92 に伝達され、植付駆動軸 93 から出力されることにより、植付装置 60 に伝達される。これにより、植付装置 60 は回転する。この場合も、回転センサ 94 は植付伝動軸 92 の回転角度を検知して制御装置 140 に伝達する。制御装置 140 は、回転センサ 94 で検知した回転角度に基づいて、植付装置 60 の位置が設定位置になったことを検知したら、補助伝動モータ 85 を停止させる。これにより、植付装置 60 を設定位置まで移動させて停止させる。

【 0 0 7 6 】

また、これらのように、植付作業中に、エンジン 10 の駆動力が植付装置 60 に伝達されなくなり、補助伝動モータ 85 を駆動させる状態になったら、制御装置 140 は、施肥クラッチモータ 135 を駆動させ、施肥クラッチを「切」の状態にする。これにより、施肥装置 70 にも駆動力が伝達されなくなるため、施肥装置 70 は施肥を停止する。このように、エンジン 10 の駆動力が植付装置 60 に伝達されなくなり、植付装置 60 が作動しない状態になったら施肥装置 70 を停止させることにより、植付装置 60 で植え付けが行われていない状態で施肥が行われることを防ぐことができる。

【 0 0 7 7 】

植付作業中に植付装置 60 に駆動力が伝動されなくなる運転状態としては、例えば、後進時が挙げられる。詳しくは、植付作業中に走行車体 2 を後進させる場合には、作業者が変速レバー 35 を前進位置 121 から、中立位置 122 を介して後進位置 123 に移動させる切替操作を行う。その際に、中立位置 122 に配設されているレバーセンサ 125 は、変速レバー 35 が中立位置に 122 に移動したときに、変速レバー 35 を検知する。レバーセンサ 125 が変速レバー 35 を検知すると、苗植付部 50 が上昇すると共に、植付クラッチ機構 82 が切れて、植付装置 60 には駆動力が伝動されなくなる。この場合、補助伝動モータ 85 を駆動させることにより、植付装置 60 を設定位置まで移動させて停止させる。

【 0 0 7 8 】

ここで、規制ソレノイド 127 は、苗移植機 1 が植付作業中で、且つ、変速レバー 35 が前進位置 121 に位置している場合は、規制ピン 126 をレバーガイド溝 120 に位置させるように作動する。制御装置 140 は変速レバー 35 を前進から後進に切り替える際に、レバーセンサ 125 が変速レバー 35 を検知することにより、補助伝動モータ 85 が植付装置 60 を設定位置まで回転させたことを回転センサ 94 が検知したら、規制ピン 126 を規制解除位置に移動させるように規制ソレノイド 127 を作動させる。即ち、規制ソレノイド 127 は、レバーガイド溝 120 内から規制ピン 126 を退避させるように作動する。これにより、変速レバー 35 は、植付装置 60 が設定位置で停止した状態になってから、後進位置 123 に切り替えることが可能になる。

【 0 0 7 9 】

一方、レバーセンサ 125 によって、後進から前進への変速レバー 35 の移動を検知したら、制御装置 140 は、規制ピン 126 を規制位置に移動させるように規制ソレノイド 127 を作動させる。つまり、変速レバー 35 が後進位置 123 から前進位置 121 の方

10

20

30

40

50

向に切り替えられることをレバーセンサ 125 で検知したら、規制ソレノイド 127 は、規制ピン 126 がレバーガイド溝 120 の後進位置 123 内に突出するように作動する。これにより、苗の植付作業時には、植付装置 60 が設定位置で停止している状態以外では、変速レバー 35 を後進位置 123 に切り替えることができなくなり、植付装置 60 が停止していない状態で走行車体 2 を後進させることができなくなる。

【0080】

また、植付装置 60 を作動させることができる補助伝動モータ 85 は、操縦部 30 に配設される補助駆動スイッチ 130 を操作することによっても駆動することができる。このため、植付装置 60 は、エンジン 10 を停止している状態でも、補助伝動モータ 85 で発生する駆動力により動かすことができる。即ち、エンジン 10 の停止時に、補助駆動スイッチ 130 を入操作すると、補助伝動モータ 85 は駆動し、補助伝動モータ 85 で発生した駆動力は、植付ドライブシャフト 87 によって植付装置 60 側に伝達され、補助伝動モータ 85 が駆動力を発生している間、植付装置 60 は作動する。

10

【0081】

また、補助伝動モータ 85 で発生した駆動力は、リードカム機構 100 にも伝達され、リードカム機構 100 は、この駆動力によって、苗載置台 51 を機体左右方向に往復摺動させる。苗載置台 51 が機体左右方向に移動し、移動範囲における端部に到達した場合、この到達を、端寄せスイッチ 105 で検知する。苗載置台 51 が移動範囲の端部に到達したことを端寄せスイッチ 105 で検知したら、制御装置 140 は、補助伝動モータ 85 を停止させる。これにより、苗載置台 51 は、機体左右方向における端部の位置で停止する。

20

【0082】

このように、補助伝動モータ 85 で発生した駆動力によって移動する苗載置台 51 を、移動範囲における端部で停止させる際には、制御装置 140 は、苗ガイド 110 に設けられる通過検知部材 115 が、植付装置 60 の通過を検知する状態になる位置に植付装置 60 が移動するまで、補助伝動モータ 85 を作動させる。つまり、制御装置 140 は、苗ガイド 110 を通過する植込杆 61 を、通過検知部材 115 で検知するまで補助伝動モータ 85 を作動させる。

【0083】

図 11 は、補助伝動モータの駆動力で作動する植付装置が苗を保持している場合の説明図である。植付装置 60 を検知する通過検知部材 115 は、通過検知部材 115 を構成する電極板間の通電量の変化によって植付装置 60 の通過を検知するため、植付装置 60 が苗を保持しているか否かを判定することが可能になっている。つまり、土は電気抵抗が大きいので、植付装置 60 の植込杆 61 が苗を保持して苗ガイド 110 を通過する場合、苗についている土が抵抗となり、通過検知部材 115 を構成する電極板間でほぼ絶縁状態になるため、これにより、植付装置 60 が苗を保持しているか否かを判定することができる。

30

【0084】

補助伝動モータ 85 の駆動力で作動する植付装置 60 を、通過検知部材 115 で検知する際には、これにより苗を保持しているか否かを判定し、植付装置 60 が苗を保持していると判定したときは、すぐに補助伝動モータ 85 を停止させる。これにより、植付装置 60 は、苗を保持している植込杆 61 が、苗ガイド 110 内における通過検知部材 115 が配設されている部分に位置する状態で停止する。

40

【0085】

つまり、通過検知部材 115 は、苗ガイド 110 の幅狭部 111 に配設されているため、苗を保持している植込杆 61 が、苗ガイド 110 の幅狭部 111 に位置する状態で停止する。これにより、植付装置 60 は、植込杆 61 で保持する苗が、幅狭部 111 によっても保持されるため、苗を落とすことなく保持状態を維持することができる。このため、植付作業を再開する際には、ロータリケース 63 に設けられる 2 つの植込杆 61 のうち、植付装置 60 の停止状態において機体前方側に位置して苗を保持している植込杆 61 である

50

前方側植込杆 6 1 a で保持している苗を植え付けることができる。

【 0 0 8 6 】

図 1 2 は、補助伝動モータの駆動力で作動する植付装置が苗を保持していない場合の説明図である。一方、補助伝動モータ 8 5 の駆動力で作動する植付装置 6 0 を通過検知部材 1 1 5 で検知した際に、植付装置 6 0 が苗を保持していないと判定したときは、回転センサ 9 4 が設定位置を検知したら、補助伝動モータ 8 5 を停止させる。つまり、植付装置 6 0 が苗を保持していないと判定したときは、走行車体 2 の後進時等に植付装置 6 0 を停止させる際における植付装置 6 0 の設定位置と同じ位置まで植付装置 6 0 が移動したら、補助伝動モータ 8 5 を停止させる。この場合、植付作業の再開時は、ロータリケース 6 3 に設けられる 2 つの植込杆 6 1 のうち、植付装置 6 0 の停止状態において機体後方側に位置する植込杆 6 1 である後方側植込杆 6 1 b で、苗載置台 5 1 の苗を取って植え付けるところから、植え付けを再開する。

10

【 0 0 8 7 】

以上の実施形態に係る苗移植機 1 は、植付作業時に植付装置 6 0 に駆動力が伝達されなくなった際に、植付装置 6 0 が設定位置で停止していないときには、補助伝動モータ 8 5 によって植付装置 6 0 を設定位置まで移動させることができる。このため、極低速で回転しているエンジン 1 0 の駆動力によって植付装置 6 0 が作動しているときに植付装置 6 0 に駆動力が伝達されなくなり、植付装置 6 0 の慣性力が小さい場合でも、植付装置 6 0 を設定位置まで移動させることができる。この結果、植付装置 6 0 の作動時における駆動力の伝達状態に関わらず、植付装置 6 0 の停止時には、予め設定された位置で停止させることができる。

20

【 0 0 8 8 】

また、植付装置 6 0 を設定位置で停止させることにより、植付装置 6 0 が土中に入り込んだ状態で停止することを防止できるので、植付装置 6 0 の植込杆 6 1 に多くの泥土が付着することを防止できる。これにより、植付装置 6 0 によって苗載置台 5 1 から苗を取る際に、植込杆 6 1 で苗を取ることを、植込杆 6 1 に付着した泥土によって妨げられることを防止できる。この結果、苗を確実に圃場に植え付けることができる。

【 0 0 8 9 】

また、植付装置 6 0 の停止時には、自動的に設定位置まで植付装置 6 0 を移動させて停止させることができ、植付クラッチ機構 8 2 を切って植付装置 6 0 への伝動を遮断することにより、油圧式無段変速機 1 6 からミッションケース 1 8 に駆動力が伝動される状態となっても、植付装置 6 0 が回転しない状態にすることができる。この結果、植付装置 6 0 の不使用時に、油圧式無段変速機 1 6 からミッションケース 1 8 に駆動力が伝動する状態になった場合に、植付装置 6 0 に付着した泥土が周囲に飛び散ることを防止できる。

30

【 0 0 9 0 】

また、回転ギア 8 8 を補助伝動モータ 8 5 で回転させて植付装置 6 0 に駆動力を伝動することにより、油圧式無段変速機 1 6 の停止や植付クラッチ機構 8 2 を切操作しつつ、植付装置 6 0 を設定位置まで回転させることができる。これにより、植付装置 6 0 の停止時における余分な操作が不要となり、操作性が向上すると共に、植付装置 6 0 に泥土が付着することが防止される。また、補助伝動モータ 8 5 を作動させると、いつでも植付装置 6 0 を作動させることができるので、メンテナンス作業時に油圧式無段変速機 1 6 の出力操作や植付クラッチ機構 8 2 の入操作が不要になる。また、エンジン 1 0 が停止している場合でも、エンジン 1 0 を始動することなく、メンテナンス時の植付装置 6 0 の作動を行うことができるため、エンジン 1 0 の始動時間を短くすることができる。この結果、作業能率の向上や、燃料消費の削減を図ることができる。

40

【 0 0 9 1 】

また、変速レバー 3 5 が後進操作されると、植付クラッチ機構 8 2 を切状態にすると共に、補助伝動モータ 8 5 が植付装置 6 0 を設定位置に移動させるため、植付装置 6 0 が土中に入り込まない姿勢で後進走行することができる。この結果、植付装置 6 0 に泥土が付着し、苗載置台 5 1 から苗を取り損ない、苗が植え付けられない箇所が発生することを防

50

止できる。

【 0 0 9 2 】

また、植付装置 6 0 が設定位置に移動するまでは、規制ピン 1 2 6 が変速レバー 3 5 の後進操作を規制することにより、植付装置 6 0 が設定位置に移動する前に後進走行が開始されることを防止できる。また、変速レバー 3 5 が前進側に操作されると規制ピン 1 2 6 が自動的に規制位置に移動することにより、次の後進操作時に植付装置 6 0 が設定位置に移動するまで、変速レバー 3 5 を後進側に操作できないようにすることができる。これらの結果、植付装置 6 0 に泥土が付着することや、接触抵抗により植付装置 6 0 が破損することを防止できる。

【 0 0 9 3 】

10

また、補助駆動スイッチ 1 3 0 を操作すると、油圧式無段変速機 1 6 を中立にしていたり、植付クラッチ機構 8 2 を切操作していたりしても補助伝動モータ 8 5 を入切することができるので、植付作業前の苗載置台 5 1 の左右位置の調節や、メンテナンス時の植付装置 6 0 の作動を行うことができる。これにより、作業能率を向上させることができる。また、端寄せスイッチ 1 0 5 が、苗載置台 5 1 の機体左右方向における移動範囲の端部への到達を検知すると、補助伝動モータ 8 5 が停止するため、苗載置台 5 1 の端部の到達に合わせて補助伝動モータ 8 5 を停止操作する必要がなくなる。これにより、苗載置台 5 1 の移動中に他の作業を行うことができ、作業能率を向上させることができる。

【 0 0 9 4 】

また、苗載置台 5 1 が機体左右方向における移動範囲の端部まで移動したら、植付装置 6 0 を、苗ガイド 1 1 0 を通過する位置まで移動させることにより、植付装置 6 0 の作動後すぐに苗を圃場に植え付け始めることができる。これにより、作業能率を向上させることができる。また、通過検知部材 1 1 5 で植付装置 6 0 を検知して補助伝動モータ 8 5 の駆動制御を行うことにより、植付作業時の速度に関係なく補助伝動モータ 8 5 を停止させることができ、植付作業開始時の圃場までの距離を一定にすることができる。これにより、作業能率を向上させることができると共に、苗の植付位置が揃い易くなり、植付精度を向上させることができる。

20

【 0 0 9 5 】

また、通過検知部材 1 1 5 は、苗ガイド 1 1 0 の幅狭部 1 1 1 に設けたため、植付装置 6 0 と苗ガイド 1 1 0 で苗を保持することができる。これにより、植付装置 6 0 の停止中に苗が落下し、植付作業を開始した際に苗が植え付けられず、欠株が生じることを防止できる。この結果、植付精度を向上させることができると共に、手作業による苗の植付作業を不要にすることができる。

30

【 0 0 9 6 】

また、補助伝動モータ 8 5 の駆動力での植付装置 6 0 の作動時に、植付装置 6 0 が苗を保持している状態で苗ガイド 1 1 0 に到達すると、補助伝動モータ 8 5 が停止するため、植付作業開始時には、植付装置 6 0 の作動後、すぐに苗を圃場に植え付け始めることができる。これにより、作業効率を向上させることができる。一方、植付装置 6 0 が苗を保持していないときは、植付装置 6 0 が設定位置に移動したことを回転センサ 9 4 で検知したら補助伝動モータ 8 5 を停止させることにより、植付装置 6 0 が土中に入り込んだ状態で停止することを防止できる。これにより、植付装置 6 0 で苗載置台 5 1 から苗を取る際に、植付装置 6 0 に付着した泥土が、苗を取ることを妨げることを防止することができ、苗を確実に圃場に植え付けることができる。

40

【 0 0 9 7 】

〔 変形例 〕

なお、上述した苗移植機 1 では、補助伝動モータ 8 5 のピニオンギア 8 6 と、植付ドライブシャフト 8 7 の回転ギア 8 8 とは、噛み合った状態になっているが、ピニオンギア 8 6 と回転ギア 8 8 とは、噛み合い状態を切り替えることができるように構成されていてもよい。例えば、ピニオンギア 8 6 を、ソレノイドやシフト等によって補助伝動モータ 8 5 の出力軸に沿った方向に移動可能にし、ピニオンギア 8 6 を移動させることにより、ピニ

50

オンギア 8 6 と回転ギア 8 8 とを噛み合わせたり、噛み合いを解除したりしてもよい。

【 0 0 9 8 】

ピニオンギア 8 6 と回転ギア 8 8 とをこのような構成にし、植付クラッチ機構 8 2 の入切を検知する植付クラッチセンサ 8 9 が、植付クラッチ機構 8 2 の入状態を検知したら、ピニオンギア 8 6 と回転ギア 8 8 との噛み合いを解除する。一方、植付クラッチセンサ 8 9 が、植付クラッチ機構 8 2 の切状態を検知したら、ピニオンギア 8 6 と回転ギア 8 8 とを噛み合わせ、補助伝動モータ 8 5 が、回転ギア 8 8 を回転可能な状態にする。このように、植付クラッチ機構 8 2 が入状態であるときには、補助伝動モータ 8 5 が回転ギア 8 8 を作動させない状態にすることにより、苗の植付作業時に補助伝動モータ 8 5 が植付ドライブシャフト 8 7 の駆動力伝達の抵抗となることを防止することができる。この結果、走行車体 2 の走行や苗の植付動作を安定させることができ、作業能率を向上させることができる。

10

【 0 0 9 9 】

また、補助伝動モータ 8 5 で発生する駆動力によって苗載置台 5 1 を機体左右方向に往復移動させる際には、苗載置台 5 1 の位置に応じて速度を異ならせてもよい。例えば、レーザセンサやストロークセンサ等を用いることにより、苗載置台 5 1 の位置を検出し、苗載置台 5 1 が移動範囲における端部付近まで移動したら、端部に近づくに従って移動速度を遅くしてもよい。これにより、苗載置台 5 1 の移動状態を把握することができ、作業性を向上させることができる。

【 0 1 0 0 】

20

また、補助伝動モータ 8 5 を駆動させた場合には、植付装置 6 0 と苗載置台 5 1 とが共に作動するが、これらはクラッチ等により駆動力の伝達経路を遮断可能にし、いずれか一方が作動するようにしてもよい。例えば、メンテナンス時等に補助伝動モータ 8 5 を駆動させた場合には、植付装置 6 0 は作動させず、苗載置台 5 1 のみが機体左右方向に往復移動するようにしてもよい。これにより、補助伝動モータ 8 5 の駆動時における電力消費量を低減することができ、補助伝動モータ 8 5 の耐久性を向上させることができる。

【 0 1 0 1 】

また、植付装置 6 0 は、副変速レバー 3 8 が走行速に切り替えられたら作動しないようにするのが好ましい。例えば、副変速レバー 3 8 が走行速の時には、植付クラッチ機構 8 2 を作動させるモータ（図示省略）が、植付クラッチ機構 8 2 を「切」にした状態で作動しないようにするのが好ましい。植付装置 6 0 が作動すると、苗載置台 5 1 が機体左右方向に移動するため、路上走行中に苗載置台 5 1 が機体左右方向に移動するとバランスを崩す虞があるが、副変速レバー 3 8 が走行速に切り替えられたら植付装置 6 0 が作動しないようにすることにより、路上走行中にバランスを崩すことを防ぐことができる。この結果、安全に路上走行を行うことができる。

30

【 0 1 0 2 】

また、走行車体 2 は圃場を走行するため、泥の付着を低減できる構造を備えていてもよい。図 1 3 は、実施形態に係る苗移植機の変形例であり、後輪 5 の側面図である。泥の付着や、付着した泥の飛散を低減するために、例えば、図 1 3 に示すように、後輪 5 の上方に円弧形状のフェンダ 1 5 0 を設け、このフェンダ 1 5 0 の下部にブラシ 1 5 1 を設け、後輪 5 の泥をブラシ 1 5 1 で落とすようにしてもよい。この場合におけるフェンダ 1 5 0 は、前端側に、機体左右方向に延びる回動軸 1 5 2 を設け、モータ 1 5 5 により、回動軸 1 5 2 を中心として回動自在に配設するのが好ましい。これにより、フェンダ 1 5 0 を下方に回動させて後輪 5 に近付けた状態では、ブラシ 1 5 1 が後輪 5 に接触することにより、後輪 5 に付着している泥をブラシ 1 5 1 で落とすことができる。また、フェンダ 1 5 0 を上方に回動させて後輪 5 から離れた状態では、ブラシ 1 5 1 が後輪 5 から離間することにより、ブラシ 1 5 1 は後輪 5 の泥を落とさなくなる。

40

【 0 1 0 3 】

このように、回動することができるフェンダ 1 5 0 は、例えば、植付作業時において変速レバー 3 5 が前進側に操作されている場合には、下方に回動させてブラシ 1 5 1 を後輪

50

5 に接触させる。これにより、後輪 5 に付着した泥を順次落とすことができ、泥が後輪 5 に堆積しないようにすることができる。また、変速レバー 3 5 が後進側に操作されたら、フェンダ 1 5 0 を上方に回動させて、ブラシ 1 5 1 を後輪 5 から離間させる。これにより、ブラシ 1 5 1 が後輪 5 に食い込むことを防止でき、走行抵抗を低減できる。

【 0 1 0 4 】

また、フェンダ 1 5 0 は、副変速レバー 3 8 が走行速に切り替えられたら、上方に回動させて、ブラシ 1 5 1 を後輪 5 から離間させる。これにより、ブラシ 1 5 1 が後輪 5 から離間し、ブラシ 1 5 1 が後輪 5 に当たり続けられないため、路上走行時に静かに走行することができる。また、ブラシ 1 5 1 が後輪 5 に当たらないため、後輪 5 に付着した泥を路上に落とすことを防ぐことができる。

10

【 符号の説明 】

【 0 1 0 5 】

- 1 苗移植機
- 2 走行車体
- 4 前輪
- 5 後輪
- 7 メインフレーム
- 1 0 エンジン（動力源）
- 1 5 動力伝達装置
- 1 6 油圧式無段変速機（変速装置）
- 1 7 ベルト式動力伝達機構
- 1 8 ミッションケース（伝動装置）
- 2 1 前輪ファイナルケース
- 2 2 後輪ギヤケース
- 3 0 操縦部
- 3 5 変速レバー（変速操作部材）
- 3 8 副変速レバー
- 4 0 苗植付部昇降機構
- 4 7 フロート
- 5 0 苗植付部
- 5 1 苗載置台（苗載置部材）
- 6 0 植付装置
- 6 1 植込杆
- 6 3 ロータリケース
- 6 4 植付伝動ケース
- 6 5 予備苗載台
- 6 7 精地楊ロータ
- 7 0 施肥装置
- 8 2 植付クラッチ機構
- 8 3 ミッションケース出力軸
- 8 5 補助伝動モータ（補助駆動装置）
- 8 7 植付ドライブシャフト（植付駆動機構）
- 8 8 回転ギア（回転部材）
- 8 9 植付クラッチセンサ（入切検知部材）
- 9 0 苗植付体
- 9 4 回転センサ（停止位置検知部材）
- 1 0 0 リードカム機構（摺動機構）
- 1 0 1 リードカム軸
- 1 0 5 端寄せスイッチ（端部検知部材）
- 1 1 0 苗ガイド（苗案内部材）

20

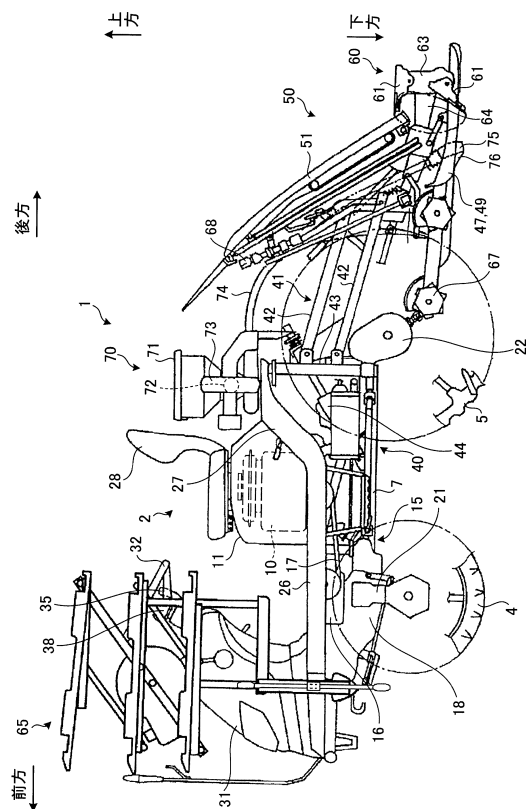
30

40

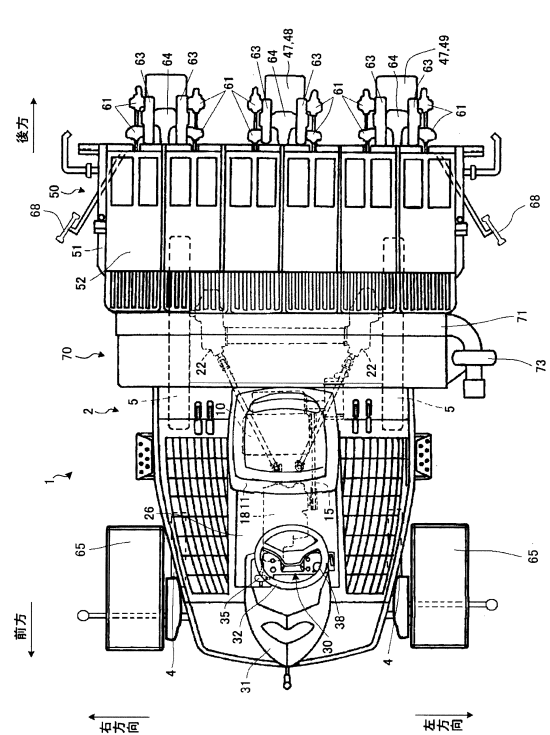
50

- 1 1 1 幅狭部
- 1 1 5 通過検知部材
- 1 2 0 レバーガイド溝
- 1 2 5 レバーセンサ（位置検知部材）
- 1 2 6 規制ピン（操作規制部材）
- 1 2 7 規制ソレノイド（規制入切部材）
- 1 3 0 補助駆動スイッチ（補助駆動操作部材）
- 1 4 0 制御装置

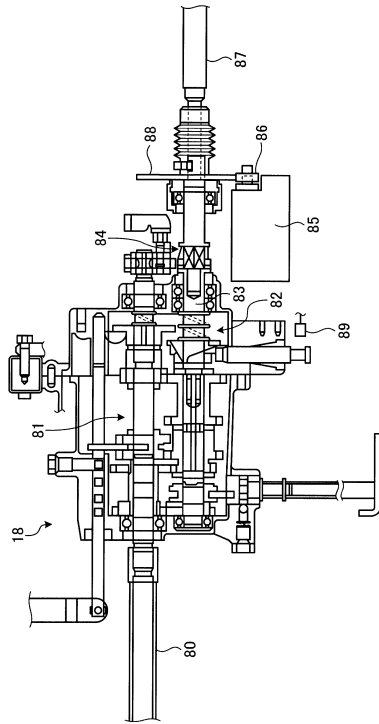
【図 1】



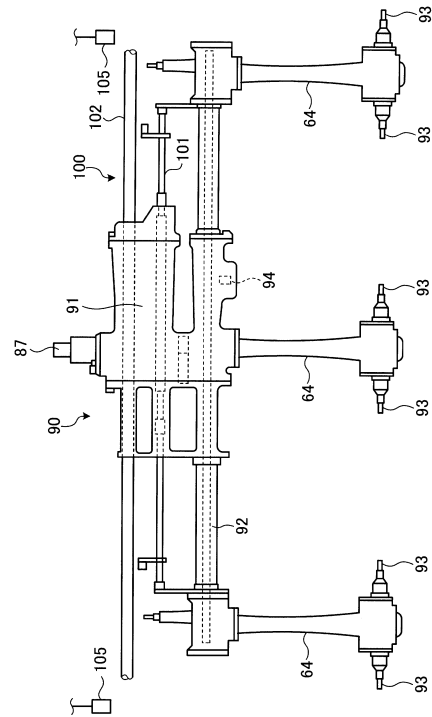
【図 2】



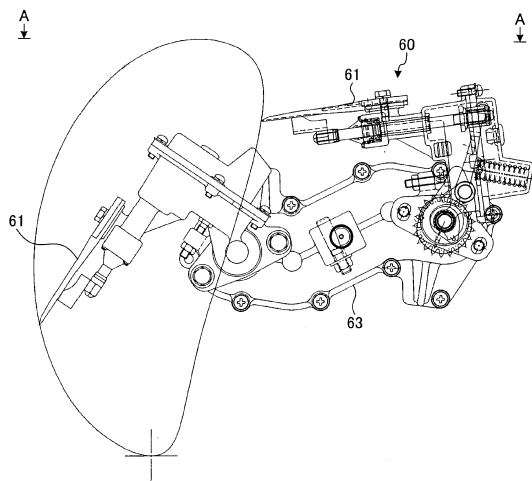
【図 3】



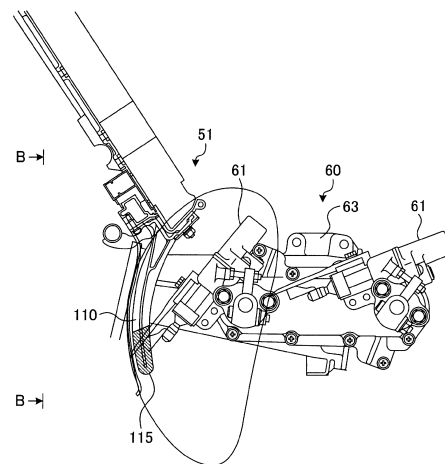
【図 4】



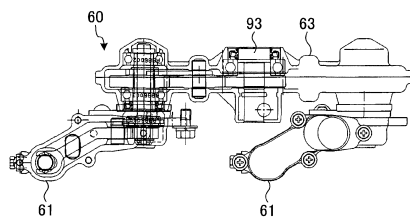
【図 5】



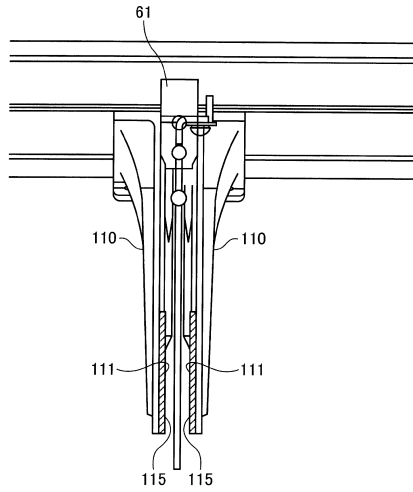
【図 7】



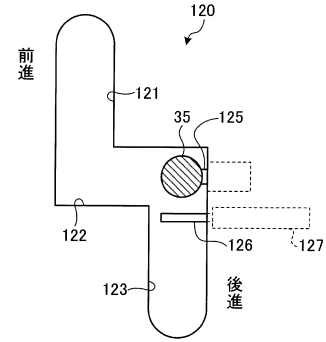
【図 6】



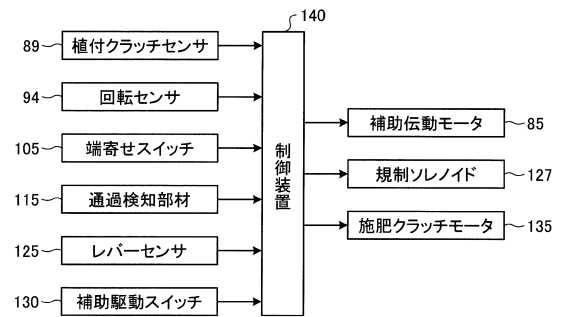
【図 8】



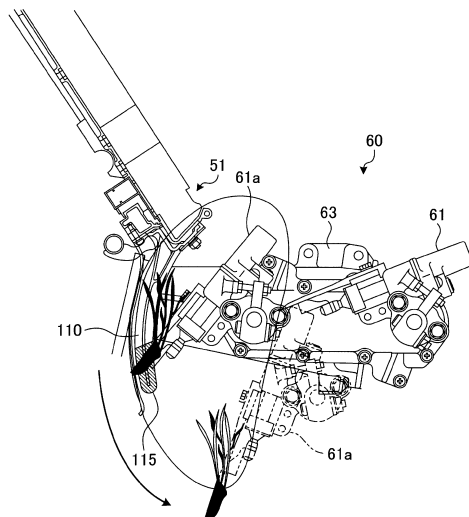
【図 9】



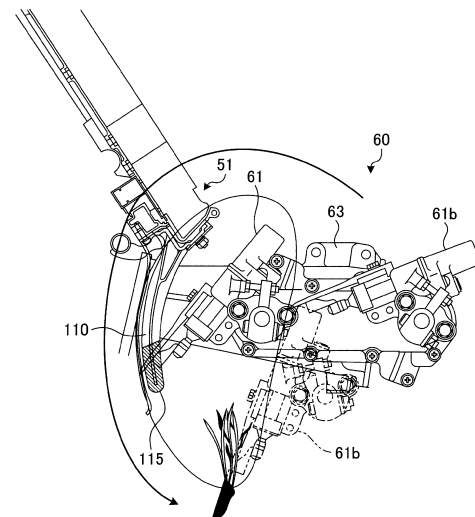
【図 10】



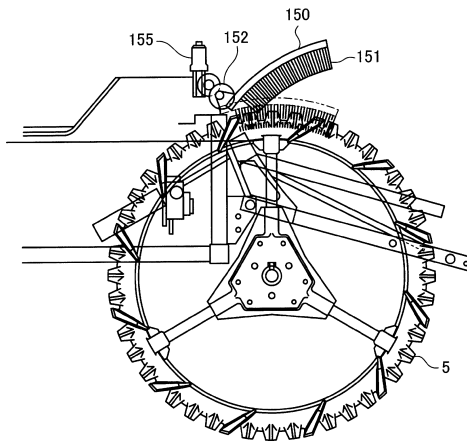
【図 11】



【図 12】



【図 13】



フロントページの続き

(56)参考文献 特開 2 0 1 3 - 1 1 1 0 2 8 (J P , A)
特開 2 0 1 3 - 1 2 1 3 4 1 (J P , A)
特開平 5 - 1 1 1 3 1 4 (J P , A)

(58)調査した分野(Int.Cl. , D B 名)
A 0 1 C 1 1 / 0 2