

【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27年9月10日(2015.9.10)

【公開番号】特開2015-37431(P2015-37431A)

【公開日】平成27年2月26日(2015.2.26)

【年通号数】公開・登録公報2015-013

【出願番号】特願2014-237190(P2014-237190)

【国際特許分類】

A 0 1 C 11/02 (2006.01)

【F I】

A 0 1 C 11/02 3 5 0 F

A 0 1 C 11/02 3 1 3 B

【手続補正書】

【提出日】平成27年7月21日(2015.7.21)

【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】

エンジンと、

前記エンジンの動力を変速する変速機と、

前記変速機で変速された動力で苗載台を左右往復動させる横送り機構と、

前記苗載台と該苗載台を摺動可能に支持する植付フレームとの間に設けられ、前記苗載台の位置を検出する苗台位置検出手段と、

前記エンジンの回転数及び前記変速機の変速比のうち少なくとも一つを変更して前記苗載台の移動速度を変更するアクチュエータと、

前記アクチュエータを操作する操作具と、

前記操作具の操作量を検出する操作量検出手段とを備え、

前記アクチュエータを駆動制御する制御装置と、を備える田植機であって、

前記制御装置は、前記苗載台を苗台端位置に移動させる信号が入力されると、前記苗載台が第一所定速度で移動するように、前記アクチュエータを駆動制御して、前記苗台位置検出手段により前記苗載台が前記苗台端位置より手前の所定位置に到達したことを検出すると、前記苗載台が前記第一所定速度よりも遅い第二所定速度で移動するように、前記アクチュエータを駆動制御する

ことを特徴とする田植機。

【請求項 2】

請求項 1 記載の田植機において、

前記制御装置は、前記苗載台が前記苗台端位置より手前の所定位置に到達する前ににおいて前記操作具が操作された場合には、

前記操作量が前記閾値未満の場合、前記苗載台が停止するように、前記アクチュエータを駆動制御し、

前記操作量が予め設定した閾値以上となると、前記苗載台が前記第一所定速度で移動するように、前記アクチュエータを駆動制御する

ことを特徴とする田植機。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】 0 0 0 7

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【 0 0 0 7 】

請求項 1 においては、エンジンと、前記エンジンの動力を変速する変速機と、前記変速機で変速された動力で苗載台を左右往復動させる横送り機構と、前記苗載台と該苗載台を摺動可能に支持する植付フレームとの間に設けられ、前記苗載台の位置を検出する苗台位置検出手段と、前記エンジンの回転数及び前記変速機の変速比のうち少なくとも一つを変更して前記苗載台の移動速度を変更するアクチュエータと、前記アクチュエータを操作する操作具と、前記操作具の操作量を検出する操作量検出手段とを備え、前記アクチュエータを駆動制御する制御装置と、を備える田植機であって、前記制御装置は、前記苗載台を苗台端位置に移動させる信号が入力されると、前記苗載台が第一所定速度で移動するように、前記アクチュエータを駆動制御して、前記苗台位置検出手段により前記苗載台が前記苗台端位置より手前の所定位置に到達したことを検出すると、前記苗載台が前記第一所定速度よりも遅い第二所定速度で移動するように、前記アクチュエータを駆動制御するものである。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】 明細書

【補正対象項目名】 0 0 0 8

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【 0 0 0 8 】

請求項 2 においては、請求項 1 記載の田植機において、前記制御装置は、前記苗載台が前記苗台端位置より手前の所定位置に到達する前において前記操作具が操作された場合には、前記操作量が前記閾値未満の場合、前記苗載台が停止するように、前記アクチュエータを駆動制御し、前記操作量が予め設定した閾値以上となると、前記苗載台が前記第一所定速度で移動するように、前記アクチュエータを駆動制御するものである。