

【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30年4月26日(2018.4.26)

【公開番号】特開2017-96006(P2017-96006A)

【公開日】平成29年6月1日(2017.6.1)

【年通号数】公開・登録公報2017-020

【出願番号】特願2015-230136(P2015-230136)

【国際特許分類】

E 0 2 F 9/22 (2006.01)

【 F I 】

E 0 2 F 9/22 C

【手続補正書】

【提出日】平成30年3月13日(2018.3.13)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 2 3 】

電磁比例弁 2 2 a ~ 2 2 h は、パイロット油圧源 2 1 から供給されるパイロット圧油を元圧として、メインコントローラ 1 0 0 からの駆動信号に応じて、減圧した 2 次パイロット圧油を各方向制御弁の操作部へ出力する。電磁比例弁 2 2 a , 2 2 b は、それぞれ、旋回右電磁比例弁及び旋回左電磁比例弁であり、電磁比例弁 2 2 c , 2 2 d は、それぞれ、ブーム上げ電磁比例弁及びブーム下げ電磁比例弁であり、電磁比例弁 2 2 e , 2 2 f は、それぞれ、アームクラウド電磁比例弁及びアームダンプ電磁比例弁であり、電磁比例弁 2 2 g , 2 2 h は、それぞれ、バケットクラウド電磁比例弁及びバケットダンプ電磁比例弁である。ブーム方向制御弁は、ブーム上げ電磁比例弁 2 2 c とブーム下げ電磁比例弁 2 2 d を介して操作部へ供給されるパイロット圧油によって駆動されて動作する。アーム方向制御弁は、アームクラウド電磁比例弁 2 2 e とアームダンプ電磁比例弁 2 2 f を介して操作部へ供給されるパイロット圧油によって駆動されて動作する。バケット方向制御弁は、バケットクラウド電磁比例弁 2 2 g とバケットダンプ電磁比例弁 2 2 h を介して操作部へ供給されるパイロット圧油によって駆動されて動作する。旋回方向制御弁は、旋回右電磁比例弁 2 2 a と旋回左電磁比例弁 2 2 b を介して操作部へ供給されるパイロット圧油によって駆動されて動作する。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 4 0 】

干渉回避制御部 1 7 0 は、レーダ装置 3 2 からの進入物の位置情報と、第 2 角度検出器 1 3 b からのブーム角度信号、第 3 角度検出器 1 3 c からのアーム角度信号、第 4 角度検出器 1 3 d からのバケット角度信号とを入力し、進入物位置情報を受信した場合、進入物の位置に基づき緊急停止目標角度信号を演算して旋回停止目標角度設定部 1 2 0 へ出力する。なお、進入物位置情報の高さ情報と、ブーム角度、アーム角度、バケット角度から演算される作業装置の高さとを比較し、作業装置の高さの方が十分高い場合は緊急停止目標角度信号の出力を停止するようにしてもよい。また、このとき、作業装置目標高さを進入物の高さ以上に保つため、作業装置目標高さ設定部 1 3 0 へ指示信号を出力するように構

成しても良い。