

【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 02 F 9/22 (2006.01)

【F I】

E 02 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】0023

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0023】

電磁比例弁22a～22hは、パイロット油圧源21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100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22a, 22b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22c, 22d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22e, 22f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22g, 22h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22cとブーム下げ電磁比例弁22d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22eとアームダンプ電磁比例弁22f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22gとバケットダンプ電磁比例弁22h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22aと旋回左電磁比例弁22b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】0040

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0040】

干渉回避制御部170は、レーダ装置32からの進入物の位置情報と、第2角度検出器13bからのブーム角度信号、第3角度検出器13cからのアーム角度信号、第4角度検出器13d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120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130へ指示信号を出力するように構

成しても良い。