

【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】令和 7 年 6 月 9 日(2025.6.9)

【公開番号】特開 2025-61783(P2025-61783A)
【公開日】令和 7 年 4 月 11 日(2025.4.11)
【年通号数】公開公報(特許)2025-066
【出願番号】特願 2025-10190(P2025-10190)
【国際特許分類】

A 0 1 B 6 9 / 0 0 (2 0 0 6 . 0 1)

10

【 F I 】

A 0 1 B 6 9 / 0 0 3 0 3 A

【手続補正書】
【提出日】令和 7 年 5 月 30 日(2025.5.30)
【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】

20

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

作業機を備える作業車両の自動走行方法であって、
前記作業車両の自動走行を実行する自動走行工程と、
前記作業車両の手動走行を前記自動走行に切り替える切替工程と、
前記作業機の昇降操作に応じて前記作業機を昇降制御する作業機昇降工程と、
自動直進作業の走行方向を示す基準走行ラインを設定する基準走行ライン設定工程と、
を有し、
前記手動走行の実行中に、前記作業車両の進行方向が前記基準走行ラインの前記走行方
向に対して所定角度内にある状態で、前記作業機の下降操作又は下降操作に基づく下降制
御した場合に、前記切替工程によって前記手動走行を前記自動走行に切り替えることを特
徴とする自動走行方法。

30

【請求項 2】

前記基準走行ラインに基づいて前記基準走行ラインに平行な設定走行ラインを設定する
設定走行ライン設定工程を有することを特徴とする請求項 1 に記載の自動走行方法。

【請求項 3】

前記設定走行ライン設定工程は、前記基準走行ラインに平行であって前記設定走行ライ
ンの設定を受け付けた際の付前記作業車両の自車位置に基づく直線を前記設定走行ライ
ンとして設定する請求項 2 に記載の自動走行方法。

40