

【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 01 B 69/00 (2006.01)

10

【F I】

A 01 B 69/00 303 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對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上昇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

50