

【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24年12月20日(2012.12.20)

【公開番号】特開2012-97544(P2012-97544A)

【公開日】平成24年5月24日(2012.5.24)

【年通号数】公開・登録公報2012-020

【出願番号】特願2010-248765(P2010-248765)

【国際特許分類】

E 04 G 23/08 (2006.01)

E 02 F 3/43 (2006.01)

【F I】

E 04 G 23/08 A

E 02 F 3/43 C

【手続補正書】

【提出日】平成24年11月7日(2012.11.7)

【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】

走行装置を備えた走行体と、この走行体の上部に設けられた旋回体と、前記旋回体に回動可能に取り付けられた第1ブームと、前記第1ブームに回動可能に取り付けられた第2ブームと、前記第2ブームに回動可能に取り付けられたアームと、前記第1ブームを駆動する第1ブームシリンダ、前記第2ブームを駆動する第2ブームシリンダ、前記アームを駆動するアームシリンダを含む油圧駆動回路とを備えた作業機械に設けられ、

前記第1ブームの動作速度を指令する第1ブーム操作手段と、前記第2ブームの動作速度を指令する第2ブーム操作手段と、前記アームの動作速度を指令するアーム操作手段とを備えた作業機械の操作制御装置において、

前記第1ブーム操作手段からの操作信号である速度指令値に第1ブーム比例ゲインを乗じた第1の値と、前記アーム操作手段からの操作信号である速度指令値にアーム比例ゲインを乗じた第2の値と、前記第1の値と前記第2の値とを演算して第1の速度指令値を算出し、前記第2ブーム操作手段からの操作信号である第2の速度指令値と前記第1の速度指令値とを加算して前記第2ブームの速度指令値を算出し、この算出した速度指令値を前記第2ブームシリンダに出力する第2ブーム指令手段を備えた

ことを特徴とする作業機械の操作制御装置。

【請求項2】

請求項1に記載の作業機械の操作制御装置において、

前記第2ブーム指令手段は、前記第1の速度指令値を算出する演算手段として、前記第1の値と前記第2の値とを加算する加算手段を備える

ことを特徴とする作業機械の操作制御装置。

【請求項3】

請求項1に記載の作業機械の操作制御装置において、

前記第2ブーム指令手段は、前記第1の速度指令値を算出する演算手段として、前記第1の値を2乗した値と前記第2の値を2乗した値とを加算し、その加算値を開平する2乗和開平手段を備える

ことを特徴とする作業機械の操作制御装置。

【請求項 4】

請求項 1 乃至 3 のいずれか 1 項に記載の作業機械の操作制御装置において、前記第 2 ブーム指令手段の有効・無効を切り替える切換手段をさらに備え、前記切換手段を無効とした場合には前記第 2 の速度指令値に基づいて前記第 2 ブームシリンドラを駆動することを特徴とする作業機械の操作制御装置。

【請求項 5】

請求項 1 乃至 4 のいずれか 1 項に記載の作業機械の操作制御装置において、前記第 1 ブーム操作手段及び前記アーム操作手段が上下前後に揺動可能な操作レバーであって、前記操作レバーは、上下方向への揺動で前記第 1 ブームの動作速度を指令し、前後方向への揺動で前記アームの動作速度を指令することを特徴とする作業機械の操作制御装置。

【請求項 6】

請求項 1 乃至 5 のいずれか 1 項に記載の作業機械の操作制御装置において、前記第 2 ブーム操作手段は操作ペダル装置であることを特徴とする作業機械の操作制御装置。

【手続補正 2】

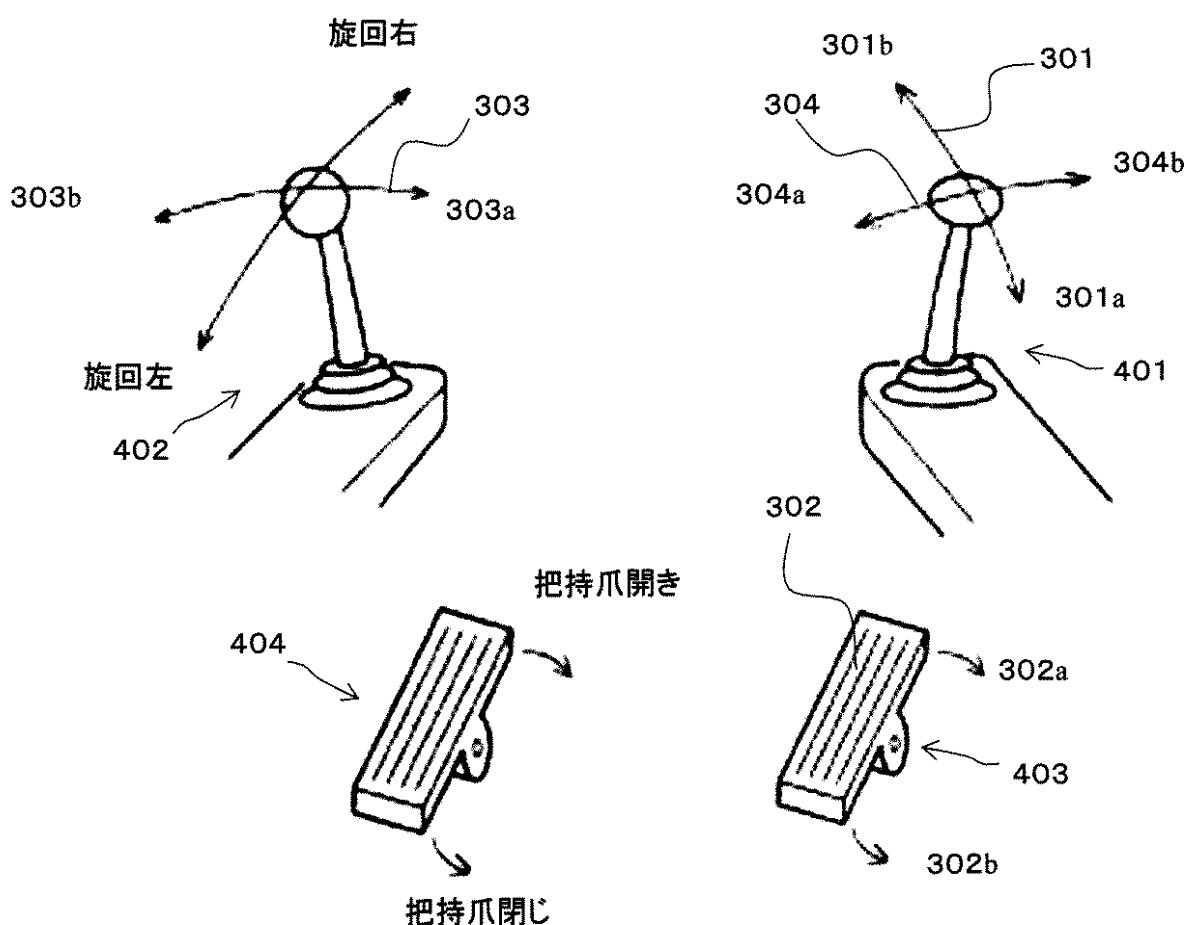
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 4】



【手続補正3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図10

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図10】

