

【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 0 4 G 23/08 (2006.01)

E 0 2 F 3/43 (2006.01)

【F I】

E 0 4 G 23/08 A

E 0 2 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、前記旋回体に回転可能に取り付けられた第 1 ブームと、前記第 1 ブームに回転可能に取り付けられた第 2 ブームと、前記第 2 ブームに回転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 ブームシリンダを駆動する

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】

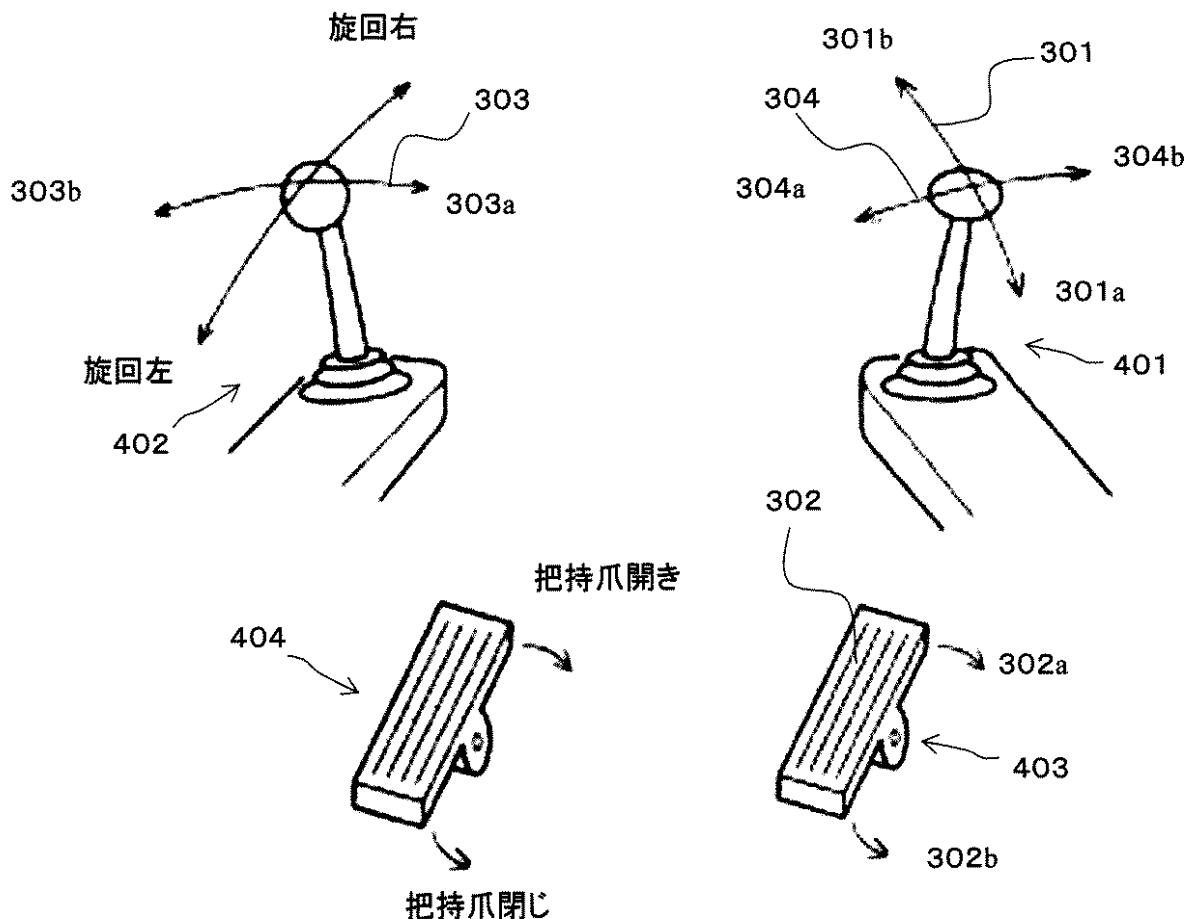
【補正対象書類名】図面

【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】

