

【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】平成19年1月25日(2007.1.25)

【公開番号】特開2005-211034(P2005-211034A)

【公開日】平成17年8月11日(2005.8.11)

【年通号数】公開・登録公報2005-031

【出願番号】特願2004-25343(P2004-25343)

【国際特許分類】

A 01 B 49/04 (2006.01)

A 01 C 11/00 (2006.01)

A 01 C 11/02 (2006.01)

【F I】

A 01 B 49/04

A 01 C 11/00 302

A 01 C 11/02 341

【手続補正書】

【提出日】平成18年11月30日(2006.11.30)

【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】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

座席(16)を備えた運転席(14)を走行機体(3)に設け、走行機体(3)に植付作業機(4)を昇降自在に連結して設け、該植付作業機(4)に、圃場に苗を植え付ける植付部(12)を設けるとともに、該植付部(12)の前方に、圃場の表面から植付け深さまでの圃場表層の整地作業を行う整地ロータ(21)を設け、走行機体(3)側と整地ロータ(21)側との間に、整地ロータ(21)用の駆動力を走行機体(3)側から断接自在に伝動するクラッチを設けた移植機において、前記クラッチの入り切り操作を行う操作具(49)を座席(16)の側方に設けた移植機における整地ロータの駆動操作機構。

【請求項2】

植付作業機(4)の昇降及び植付作業機(4)の入り切りを操作する植付操作具(19)を設け、該植付操作具(19)の座席(16)を挟んだ左右反対側に、クラッチの入り切り操作を行う操作具(49)を配置した請求項1の移植機における整地ロータの駆動操作機構。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0004

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0004】

上記課題を解決するための本発明の移植機における整地ロータの駆動操作機構は、座席16を備えた運転席14を走行機体3に設け、走行機体3に植付作業機4を昇降自在に連結して設け、該植付作業機4に、圃場に苗を植え付ける植付部12を設けるとともに、該植付部12の前方に、圃場の表面から植付け深さまでの圃場表層の整地作業を行う整地ロータ21を設け、走行機体3側と整地ロータ21側との間に、整地ロータ21用の駆動力を走行機体3側から断接自在に伝動するクラッチを設けた移植機において、前記クラッチ

の入り切り操作を行う操作具 4 9 を座席 1 6 の側方に設けたことを第 1 の特徴としている。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 5】

また植付作業機 4 の昇降及び植付作業機 4 の入り切りを操作する植付操作具 1 9 を設け、該植付操作具 1 9 の座席 1 6 を挟んだ左右反対側に、クラッチの入り切り操作を行う操作具 4 9 を配置したことを第 2 の特徴としている。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 6】

例えば現工程の植付終了位置から次工程の植付開始位置への移動の際等、植付けを行わずに走行する場合や、植付作業機を上昇させている場合は、整地ロータの回転を停止して走行することが望ましい。これに対して上記構成の本発明の構造により、座席側方の操作具によってクラッチの入り切りを操作することで、移植機の走行中に整地ロータの駆動の入り切りを容易に操作することができ、機体の走行を停止することなく整地ロータの駆動を入り切りすることができ、以上により全体的に迅速な植付作業を行うことが可能となる。

【手続補正 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 7

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 8】

なお植付作業機の昇降及び植付作業機の入り切りを操作する植付操作具の座席を挟んだ左右反対側に、上記操作具を配置することによって、左右一方の手で植付作業機の昇降及び植付作業機の入り切りを操作し、他方の手で整地ロータ(クラッチ)の入り切り操作を行うこともできる。