

【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21年10月22日(2009.10.22)

【公開番号】特開2007-40055(P2007-40055A)

【公開日】平成19年2月15日(2007.2.15)

【年通号数】公開・登録公報2007-006

【出願番号】特願2005-227807(P2005-227807)

【国際特許分類】

E 0 1 C 19/28 (2006.01)

【F I】

E 0 1 C 19/28

【手続補正書】

【提出日】平成21年9月4日(2009.9.4)

【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】

オペレータによる車両の走行・停止用として運転席周りに設けられ、走行速度の調整が可能な速度調整部材と、

前記速度調整部材の停止操作位置からの変位 S を検出する変位検出手段と、

走行駆動源を制御する駆動源制御手段と、

を備えた締固め車両において、

前記変位検出手段と前記駆動源制御手段との間にあって、前記変位 S を受けて前記駆動源制御手段に演算処理した信号 I を出力する演算手段と、

オペレータが所望の走行速度において ON 操作する走行速度設定スイッチと、

前記演算手段内に設けられ、前記走行速度設定スイッチが ON 操作されたときの前記駆動源制御手段への信号 I 1 を記憶する制御信号記憶手段と、

を備え、

前記演算手段は、

通常時は、前記変位 S の増減に応じて走行速度が増減するように信号 I を前記駆動源制御手段に出力し、

前記走行速度設定スイッチが ON 操作されて ON 状態を維持し、かつ前記変位 S が所定値以上であるときは、一定速度で走行するように前記制御信号記憶手段に記憶した信号 I 1 を前記駆動源制御手段に出力することを特徴とする締固め車両。

【請求項 2】

前記演算手段は、前記走行速度設定スイッチが ON 操作されたときの変位 S 1 を記憶する変位記憶手段と、

前記走行速度設定スイッチが ON 操作されて ON 状態のとき、前記変位 S と前記変位記憶手段に記憶した変位 S 1 とを比較する比較手段と、

を備え、

前記走行速度設定スイッチが ON 操作されて ON 状態を維持し、かつ「変位 S 変位 S 1」のとき、前記変位 S 1 のときの一定速度で走行するように前記制御信号記憶手段に記憶した信号 I 1 を前記駆動源制御手段に出力することを特徴とする請求項 1 に記載の締固め車両。

【請求項 3】

オペレータによる車両の走行・停止用として運転席周りに設けられ、走行速度の調整が可能な速度調整部材と、

前記速度調整部材の停止操作位置からの変位 S を検出する変位検出手段と、

走行駆動源を制御する駆動源制御手段と、

を備えた締固め車両において、

前記変位検出手段と前記駆動源制御手段との間にあって、前記変位 S を受けて前記駆動源制御手段に演算処理した信号 I を出力する演算手段と、

オペレータが所望の走行速度において ON 操作する走行速度設定スイッチと、

車両の走行速度 V を検出する車速センサと、

前記演算手段内に設けられ、前記走行速度設定スイッチが ON 操作されたときの走行速度 V_1 を記憶する速度記憶手段と、

を備え、

前記演算手段は、

通常時は、前記変位 S の増減に応じて走行速度 V が増減するように信号 I を前記駆動源制御手段に出力し、

前記走行速度設定スイッチが ON 操作されて ON 状態を維持し、かつ前記変位 S が所定値以上であるときは、前記車速センサからの実際の走行速度 V をフィードバック情報として用いて、実際の走行速度 V が、前記速度記憶手段に記憶した一定の走行速度 V_1 となるように信号 I を前記駆動源制御手段に出力することを特徴とする締固め車両。

【請求項 4】

前記演算手段は、前記走行速度設定スイッチが ON 操作されたときの変位 S_1 を記憶する変位記憶手段と、

前記走行速度設定スイッチが ON 操作されて ON 状態のとき、前記変位 S と前記変位記憶手段に記憶した変位 S_1 とを比較する比較手段と、

を備え、

前記走行速度設定スイッチが ON 操作されて ON 状態を維持し、かつ「変位 S 変位 S_1 」のとき、前記車速センサからの実際の走行速度 V をフィードバック情報として用いて、実際の走行速度 V が、前記速度記憶手段に記憶した一定の走行速度 V_1 となるように信号 I を前記駆動源制御手段に出力することを特徴とする請求項 3 に記載の締固め車両。

【請求項 5】

前記速度調整部材は、中立位置で車両を停止させ、前記中立位置からそれぞれ前方、後方に倒すと車両を前進、後進させる前後進レバーであり、

この前後進レバーが前進側または後進側のいずれか一方の側にあるときに前記走行速度設定スイッチが ON 操作されると、前記走行速度設定スイッチが OFF 操作されるまで、 ON 操作以降の前記走行駆動源への制御が他方の側においても適用されることを特徴とする請求項 1 ないし請求項 4 のいずれかに記載の締固め車両。

【請求項 6】

前記速度調整部材は、中立位置で車両を停止させ、前記中立位置からそれぞれ前方、後方に倒すと車両を前進、後進させる前後進レバーであり、

前記演算手段が、前記走行速度設定スイッチが ON 操作されて ON 状態を維持し、かつ前記変位 S が所定値以上であるときは、一定速度で走行するように前記制御信号記憶手段に記憶した信号 I_1 を前記駆動源制御手段に出力するタイミングは、オペレータが前記走行速度設定スイッチを ON 操作し、その後、前記前後進レバーを一旦中立位置に戻した時点以降であることを特徴とする請求項 1 または請求項 2 に記載の締固め車両。

【請求項 7】

前記速度調整部材は、中立位置で車両を停止させ、前記中立位置からそれぞれ前方、後方に倒すと車両を前進、後進させる前後進レバーであり、

前記演算手段が、前記走行速度設定スイッチが ON 操作されて ON 状態を維持し、かつ前記変位 S が所定値以上であるときは、前記車速センサからの実際の走行速度 V をフィードバック情報として用いて、実際の走行速度 V が、前記速度記憶手段に記憶した一定の走

行速度 V_1 となるように信号 I を前記駆動源制御手段に出力するタイミングは、オペレータが前記走行速度設定スイッチを ON 操作し、その後、前記前後進レバーを一旦中立位置に戻した時点以降であることを特徴とする請求項 3 または請求項 4 に記載の締固め車両。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0015

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0015】

この締固め車両によれば、前後進を繰り返す締固め施工において、常に一定の走行速度で車両を前後進させることができる。

また、本発明においては、前記速度調整部材は、中立位置で車両を停止させ、前記中立位置からそれぞれ前方、後方に倒すと車両を前進、後進させる前後進レバーであり、前記演算手段が、前記走行速度設定スイッチが ON 操作されて ON 状態を維持し、かつ前記変位 S が所定値以上であるときは、一定速度で走行するように前記制御信号記憶手段に記憶した信号 I_1 を前記駆動源制御手段に出力するタイミングは、オペレータが前記走行速度設定スイッチを ON 操作し、その後、前記前後進レバーを一旦中立位置に戻した時点以降であることを特徴とする。

また、本発明においては、前記速度調整部材は、中立位置で車両を停止させ、前記中立位置からそれぞれ前方、後方に倒すと車両を前進、後進させる前後進レバーであり、前記演算手段が、前記走行速度設定スイッチが ON 操作されて ON 状態を維持し、かつ前記変位 S が所定値以上であるときは、前記車速センサからの実際の走行速度 V をフィードバック情報として用いて、実際の走行速度 V が、前記速度記憶手段に記憶した一定の走行速度 V_1 となるように信号 I を前記駆動源制御手段に出力するタイミングは、オペレータが前記走行速度設定スイッチを ON 操作し、その後、前記前後進レバーを一旦中立位置に戻した時点以降であることを特徴とする。