

【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2部門第5区分

【発行日】平成17年7月7日(2005.7.7)

【公開番号】特開2004-203389(P2004-203389A)

【公開日】平成16年7月22日(2004.7.22)

【年通号数】公開・登録公報2004-028

【出願番号】特願2004-111255(P2004-111255)

【国際特許分類第7版】

B 6 2 D 55/116

【F I】

B 6 2 D 55/116

【手続補正書】

【提出日】平成16年12月24日(2004.12.24)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】発明の名称

【補正方法】変更

【補正の内容】

【発明の名称】作業車の姿勢制御装置

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0007

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0007】

請求項1に記載の特徴構成によれば、走行装置の接地部に対する機体本体の左右傾斜角並びに前後傾斜角夫々を変更操作自在な姿勢変更操作手段と、前記機体本体の左右傾斜角を検出する左右傾斜角検出手段と、前記機体本体の前後傾斜角を検出する前後傾斜角検出手段と、前記左右傾斜角検出手段の検出情報に基づいて前記機体本体の左右傾斜角が設定左右傾斜角になるように前記姿勢変更操作手段を制御するローリング制御、及び、前記前後傾斜角検出手段の検出情報に基づいて前記機体本体の前後傾斜角が設定前後傾斜角になるように前記姿勢変更操作手段を制御するピッティング制御を実行する姿勢制御手段とが設けられている作業車の姿勢制御装置において、前記姿勢変更操作手段は、前記機体本体における左側前部、左側後部、右側前部、及び、右側後部の夫々において前記走行装置の接地部に対する高さを各別に変更調節自在な4個の駆動手段を備えて構成され、前記姿勢制御手段は、前記4個の駆動手段のうちの左側前部及び左側後部に位置する一対の駆動手段を同時に同量づつ駆動操作すること、及び、前記4個の駆動手段のうちの右側前部及び右側後部に位置する一対の駆動手段を同時に同量づつ駆動操作することのうちのいずれかを選択して実行することにより、左側に位置する前後各駆動手段夫々を機体本体が最も接地部に近づく状態にし、且つ、右側に位置する前後各駆動手段を機体本体が最も離間する状態にして、機体本体が接地部に対して最大左傾斜姿勢になる状態と、左側に位置する前後各駆動手段夫々を機体本体が最も接地部に離間する状態にし、且つ、右側に位置する前後各駆動手段を機体本体が最も接地部に近づく状態にして、機体本体が接地部に対して最大右傾斜姿勢になる状態との間で、大きく左右傾斜角を変更させる前記ローリング制御を実行するように構成され、且つ、前記4個の駆動手段のうちの左側前部及び右側前部に位置する一対の駆動手段を同時に同量づつ駆動操作すること、及び、左側後部及び右側後部に位置する一対の駆動手段を同時に同量づつ駆動操作することのうちのいずれかを選択して実行することにより、前部側に位置する左右各駆動手段夫々を機体本体が最

も接地部に近づく状態にし、且つ、後部側に位置する左右各駆動手段を機体本体が最も接地部から離間する状態にして、機体本体が最大前傾姿勢となる状態と、前部側に位置する左右各駆動手段夫々を機体本体が最も接地部から離間する状態にし、且つ、後部側に位置する左右各駆動手段を機体本体が最も接地部に近づく状態にして、機体本体が最大後傾姿勢となる状態との間で、大きく前後傾斜角を変更させる前記ピッティング制御を実行するよう構成され、前記ローリング制御及び前記ピッティング制御が同時に指令されたときは、いずれか一方の制御を他方の制御に優先して実行した後に、前記他方の制御を実行するよう構成されている。