

【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】令和6年1月12日(2024.1.12)

【国際公開番号】WO2022/210667  
 【出願番号】特願2023-511352(P2023-511352)

【国際特許分類】

E 0 2 F 3/43(2006.01)

E 0 2 F 9/20(2006.01)

【F I】

E 0 2 F 3/43 D

E 0 2 F 9/20 N

E 0 2 F 9/20 Q

10

【手続補正書】

【提出日】令和4年8月10日(2022.8.10)

【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

20

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

下部走行体と、

前記下部走行体に搭載される上部旋回体と、

前記上部旋回体に取り付けられるブーム、前記ブームの先端に取り付けられるアーム、及び、前記アームの先端に取り付けられるエンドアタッチメントを含むアタッチメントと

、  
 前記エンドアタッチメントの位置に基づき、目標施工面を構成する複数の構成面のうちの  
 一つを正対目標面として選択する制御装置と、を備える、  
 ショベル。

30

【請求項2】

前記制御装置は、前記目標施工面を構成する複数の前記構成面のうち、前記エンドア  
 ッチメントの真下にある前記構成面を前記正対目標面として選択する、

請求項1に記載のショベル。

【請求項3】

前記制御装置は、前記エンドアタッチメントの真下にある複数の前記構成面のうち、前  
 記エンドアタッチメントまでの鉛直距離が最も小さい前記構成面を前記正対目標面として  
 選択する、

請求項1に記載のショベル。

40

【請求項4】

前記制御装置は、前記目標施工面を構成する複数の前記構成面のうち、前記エンドア  
 ッチメントの所定部位から下ろした鉛直線と交差する前記構成面を前記正対目標面として  
 選択する、

請求項1に記載のショベル。

【請求項5】

左旋回の際に、前記目標施工面を構成する複数の前記構成面のうち、前記エンドア  
 ッチメントの左端から下ろした鉛直線と交差する前記構成面を前記正対目標面として選択し

、  
 右旋回の際に、前記目標施工面を構成する複数の前記構成面のうち、前記エンドア  
 ッ

50

チメントの右端から下ろした鉛直線と交差する前記構成面を前記正対目標面として選択する、

請求項 4 に記載のショベル。

【請求項 6】

(削除)

【請求項 7】

下部走行体と、前記下部走行体に搭載される上部旋回体と、前記上部旋回体に取り付けられるブーム、前記ブームの先端に取り付けられるアーム、及び、前記アームの先端に取り付けられるエンドアタッチメントを含むアタッチメントと、を備えたショベルの制御装置であって、

10

前記エンドアタッチメントの位置に基づき、目標施工面を構成する複数の構成面のうちの一つを正対目標面として選択する、

ショベルの制御装置。

【請求項 8】

前記エンドアタッチメントと前記目標施工面との間の距離は、ブーム角度センサ、アーム角度センサ、バケット角度センサ、機体傾斜センサ、旋回角速度センサ、空間認識装置、測位装置、通信装置、及び入力装置の少なくとも一つから取得した情報に基づいて算出される、

請求項 1 に記載のショベル。

【請求項 9】

20

所定の操作が行われたときに、前記上部旋回体を前記目標施工面に自動的に正対させる制御を開始させ、或いは、前記上部旋回体の旋回速度を自動的に減速させて停止させることによって前記上部旋回体を前記目標施工面に正対させる、

請求項 1 に記載のショベル。

【請求項 10】

前記所定の操作は、所定のスイッチが押下された状態での旋回操作レバーの操作である、

請求項 9 に記載のショベル。

30

40

50