

Title (en)  
Self-propelling construction machine and method for treating ground surfaces

Title (de)  
Selbstfahrende Baumaschine, sowie Verfahren zum Bearbeiten von Bodenoberflächen

Title (fr)  
Engin de travaux publics automoteur ainsi que procédé de traitement de sols

Publication  
**EP 1860241 A2 20071128 (DE)**

Application  
**EP 07108318 A 20070516**

Priority  
DE 102006024123 A 20060522

Abstract (en)  
The machine (1) has a milling roller (12) coupled with a drive motor (6) in a raised condition during a driving direction, where a direction of rotation of the roller corresponds to a direction of rotation of a driving mechanism (8). A monitoring device (14) monitors a distance of the roller to a ground surface (2), couples the roller and the driving mechanism by the drive motor and produces an alarm signal, when the monitoring device detects shortfall of the predetermined distance. An independent claim is also included for a method for working a ground surface.

Abstract (de)  
Bei einer selbstfahrenden Baumaschine (1) zum Bearbeiten von Bodenoberflächen (2), mit einem Maschinenrahmen (4), mit einem Antriebsmotor (6) für den Antrieb von Fahr- und Arbeitseinrichtungen (8) und mit einer anhebbaren, von einem Walzenantrieb (10) angetriebenen, und von diesem entkoppelbaren Fräswalze (12) zum Fräsen der Bodenoberflächen (2), wobei die Fräswalze (12) in eine angehobene Position verlagerbar ist, wenn sie nicht im Fräsbetrieb ist, ist vorgesehen, dass die Fräswalze (12) im angehobenen Zustand bei einer Fahrtrichtung, bei der die Drehrichtung der Fräswalze (12) mit der Drehrichtung der Fahr- und Arbeitseinrichtungen (8) übereinstimmt, mit dem Antriebsmotor (6) gekoppelt bleibt und dass eine Überwachungseinrichtung (14) einen Abstand der Fräswalze (12) zur Bodenoberfläche (2) überwacht und die angehobene Fräswalze (12) von dem Antriebsmotor (6) entkoppelt und/oder die Fahr- und Arbeitseinrichtungen (8) von dem Antriebsmotor (6) entkoppelt und/oder den Maschinenrahmen (4) anhebt und/oder ein Alarmsignal erzeugt, wenn die Überwachungseinrichtung (14) ein Unterschreiten eines vorgegebenen Abstandes detektiert.

IPC 8 full level  
**E01C 23/08** (2006.01)

CPC (source: EP US)  
**B28D 1/18** (2013.01 - EP US); **B28D 7/005** (2013.01 - EP US); **E01C 23/088** (2013.01 - EP US); **E02F 3/783** (2013.01 - EP US); **E02F 3/8155** (2013.01 - EP US)

Citation (applicant)  
• EP 1408158 A1 20040414 - WIRTGEN GMBH [DE]  
• US 2006216113 A1 20060928 - SILBERNAGEL RICHARD [US], et al

Cited by  
DE102015003153B4; EP2840183A1; AT512489A1; AT512489B1; EP1936034A3; CN105672104A; US9322139B2; US9644330B2; US11767645B2; US9803478B2; US10267146B2; US9879390B2; US9879391B2; US11655599B2; US12006642B2

Designated contracting state (EPC)  
AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MT NL PL PT RO SE SI SK TR

Designated extension state (EPC)  
AL BA HR MK YU

DOCDB simple family (publication)  
**EP 1860241 A2 20071128**; **EP 1860241 A3 20080604**; **EP 1860241 B1 20100324**; AT E462044 T1 20100415; AU 2007202213 A1 20071206; AU 2007202213 B2 20081211; CN 101078194 A 20071128; CN 101078194 B 20120606; DE 102006024123 A1 20071129; DE 102006024123 B4 20100225; DE 502007003196 D1 20100506; ES 2343280 T3 20100727; PL 1860241 T3 20100930; US 2007286678 A1 20071213; US 7530641 B2 20090512

DOCDB simple family (application)  
**EP 07108318 A 20070516**; AT 07108318 T 20070516; AU 2007202213 A 20070517; CN 200710105222 A 20070521; DE 102006024123 A 20060522; DE 502007003196 T 20070516; ES 07108318 T 20070516; PL 07108318 T 20070516; US 80227707 A 20070522