

## Title (en)

Road milling machine and method for producing parallelism of the machines frame with the ground

## Title (de)

Strassenfräsmaschine sowie Verfahren zur Herstellung der Parallelität des Maschinenrahmens zum Boden

## Title (fr)

Machine à fraiser la chaussée ainsi que procédé de fabrication du parallélisme du cadre de la machine par rapport au sol

## Publication

**EP 2650443 A2 20131016 (DE)**

## Application

**EP 13154680 A 20071221**

## Priority

- DE 202006019509 U 20061222
- EP 07858125 A 20071221
- EP 2007064520 W 20071221

## Abstract (en)

The machine (1) has a chassis for supporting a machine frame (4) via lifting columns (12, 13). A milling roller (6) is mounted on the frame for machining a ground/road surface (8). A controller (23) regulates and determines the milling depth of the milling roller from measured values of a measuring instrument. The controller automatically regulates the lifted state of lifting column in relation to the direction of travel, in order to position the machine frame parallel to the ground/road surface or a predefined milling plane. An independent claim is also included for a method for positioning a machine frame parallel to a ground surface.

## Abstract (de)

Bei einer selbstfahrenden Straßenfräsmaschine (1), insbesondere Kaltfräse, mit einem Fahrwerk, das den Maschinenrahmen (4) über Hubsäulen (12,13) trägt, einer an dem Maschinenrahmen (4) gelagerten Fräswalze (6) zum Bearbeiten einer Bodenfläche (8) - oder Verkehrsfläche (8), höhenverstellbaren Seitenschildern (10) als Kantenschutz, die auf der zu bearbeitenden Bodenfläche (8) - oder Verkehrsfläche (8) aufliegen, einer höhenverstellbaren Abstreifeinrichtung (14), die in Fahrtrichtung hinter der Fräswalze (6) angeordnet ist und im Betrieb in die von der Fräswalze (6) erzeugte Frässpur (17) absenkbar ist, und einer Steuerung (23) zum Regeln der Frästiefe der Fräswalze (6), wobei die Steuerung (23) aus Messwerten mindestens einer Messeinrichtung (16) die Frästiefe der Fräswalze (6) ermittelt, ist vorgesehen, dass die Steuerung (23) den Hubzustand mindestens einer in Fahrtrichtung hinteren und/oder vorderen Hubsäule (12,13) automatisch zur Herstellung der Parallelität des Maschinenrahmens (4) zu der Bodenfläche (8) - oder Verkehrsfläche (8) oder zu einer vorgegebenen Fräsebene regelt.

## IPC 8 full level

**E01C 23/088** (2006.01)

## CPC (source: EP US)

**E01C 23/088** (2013.01 - EP US)

## Cited by

EP3808898A1; DE102019127745A1; US11111640B2

## 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

## DOCDB simple family (publication)

**WO 2008077963 A1 20080703**; AU 2007338000 A1 20080703; AU 2007338000 B2 20110106; BR PI0713752 B1 20180313; CN 101466899 A 20090624; CN 101466899 B 20110406; EP 2104768 A1 20090930; EP 2104768 B1 20130213; EP 2650443 A2 20131016; EP 2650443 A3 20160803; EP 2650443 B1 20210630; JP 2009545689 A 20091224; JP 5156963 B2 20130306; RU 2008148825 A 20100620; RU 2401904 C2 20101020; US 2009108663 A1 20090430; US 8424972 B2 20130423

## DOCDB simple family (application)

**EP 2007064520 W 20071221**; AU 2007338000 A 20071221; BR PI0713752 A 20071221; CN 200780021726 A 20071221; EP 07858125 A 20071221; EP 13154680 A 20071221; JP 2009523306 A 20071221; RU 2008148825 A 20071221; US 22634207 A 20071221