

Title (en)  
ROAD CONSTRUCTION MACHINE AND METHOD FOR OPERATING A ROAD CONSTRUCTION MACHINE

Title (de)  
STRASSENFRÄSMASCHINE UND VERFAHREN ZUM STEUERN EINER STRASSENFRÄSMASCHINE

Title (fr)  
RABOTEUSE ET PROCÉDÉ DE COMMANDE D'UNE RABOTEUSE

Publication  
**EP 3647494 A1 20200506 (DE)**

Application  
**EP 19204326 A 20191021**

Priority  
DE 102018127222 A 20181031

Abstract (en)  
[origin: US2020131722A1] The self-propelled construction machine 1 according to the invention, in particular a road milling machine, has a machine frame 3 on which a milling drum 10 is arranged, at least one running gear 4, 6 on the left side in the working direction A, and at least one running gear 5, 7 on the right side in the working direction A, wherein lifting devices 4A, 5A, 6A, 7A on which the machine frame 3 is supported are functionally assigned to the same. In addition, the construction machine has a levelling device 15 for driving the lifting devices 4A, 5A, 6A, 7A, which is designed in such a manner that the height and/or inclination of the machine frame 3 is adjustable with respect to the traffic surface (8). The levelling device 15 provides a special control mode which is intended for the operation of the construction machine 1 in the event that a track section on the outer side 20A of the driving surface is to be machined. This levelling device 15 provides distance measurements for the control of the lifting devices 4A, 5A, 6A, 7A only on the same side of the machine frame 3.

Abstract (de)  
Die erfindungsgemäße selbstfahrende Baumaschine 1, insbesondere Straßenfräsmaschine, verfügt über einen Maschinenrahmen 3, an dem eine Fräswalze 10 angeordnet ist, und mindestens ein in Arbeitsrichtung A linkes Laufwerk 4, 6 und mindestens ein in Arbeitsrichtung A rechtes Laufwerk 5, 7, denen Hubeinrichtungen 4A, 5A, 6A, 7A zugeordnet sind, von denen der Maschinenrahmen 3 getragen wird. Darüber hinaus weist die Baumaschine eine Nivelliereinrichtung 15 zum Ansteuern der Hubeinrichtungen 4A, 5A, 6A, 7A auf, die derart ausgebildet ist, dass die Höhe und/oder Neigung des Maschinenrahmens 3 in Bezug auf die Verkehrsfläche (8) einstellbar ist. Die Nivelliereinrichtung 15 sieht einen besonderen Steuermodus vor, die für den Betrieb der Baumaschine 1 in dem Fall bestimmt ist, dass eine Streckenabschnitt auf der Fahrbahnaußenseite 20A zu bearbeiten ist. Diese Nivelliereinrichtung 15 sieht Abstandsmessungen für die Steuerung der Hubeinrichtungen 4A, 5A, 6A, 7A nur auf einer gemeinsamen Seite des Maschinenrahmens 3 vor.

IPC 8 full level  
**E01C 19/00** (2006.01); **E01C 23/088** (2006.01)

CPC (source: CN EP US)  
**E01C 19/004** (2013.01 - EP); **E01C 23/088** (2013.01 - CN EP US)

Citation (applicant)  
• DE 102006020293 A1 20071108 - WIRTGEN GMBH [DE]  
• EP 0547378 A1 19930623 - MOBA ELECTRONIC MOBIL AUTOMAT [DE]  
• DE 102006062129 A1 20080724 - WIRTGEN GMBH [DE]  
• EP 2392731 A2 20111207 - WIRTGEN GMBH [DE]  
• EP 1154075 A2 20011114 - BITELLI SPA [IT]

Citation (search report)  
• [XDA] DE 102006020293 A1 20071108 - WIRTGEN GMBH [DE]  
• [AD] DE 102006062129 A1 20080724 - WIRTGEN GMBH [DE]  
• [AD] EP 0547378 A1 19930623 - MOBA ELECTRONIC MOBIL AUTOMAT [DE]  
• [AD] EP 2392731 A2 20111207 - WIRTGEN GMBH [DE]  
• [AD] EP 1154075 A2 20011114 - BITELLI SPA [IT]

Designated contracting state (EPC)  
AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO PL PT RO RS SE SI SK SM TR

Designated extension state (EPC)  
BA ME

DOCDB simple family (publication)  
**EP 3647494 A1 20200506; EP 3647494 B1 20220427**; CN 111119014 A 20200508; CN 111119014 B 20211119; CN 211498400 U 20200915; DE 102018127222 A1 20200430; DE 102018127222 B4 20210624; US 11047096 B2 20210629; US 2020131722 A1 20200430

DOCDB simple family (application)  
**EP 19204326 A 20191021**; CN 201911049571 A 20191031; CN 201921852862 U 20191031; DE 102018127222 A 20181031; US 201916668302 A 20191030