

【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 3 部門第 1 区分
 【発行日】平成27年6月25日(2015.6.25)

【公表番号】特表2015-513519(P2015-513519A)
 【公表日】平成27年5月14日(2015.5.14)
 【年通号数】公開・登録公報2015-032
 【出願番号】特願2014-560426(P2014-560426)
 【国際特許分類】

C 0 3 B 23/025 (2006.01)

【F I】

C 0 3 B 23/025

【手続補正書】

【提出日】平成27年4月21日(2015.4.21)

【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

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

シャーシと、第 1 のフレーム(100)と、第 2 のフレーム(101)とを備える支持体上でガラス板を重力曲げするための方法であって、

前記第 2 のフレームが関節接合式であり、前記曲げ手順の過程で、関節接合部(102)によって開放位置から閉鎖位置へ移行する、可動な側部の部品(103、104)を備え、

前記ガラス板の前記曲げが、前記第 2 のフレームが前記開放位置に在るときに、前記第 1 のフレーム上で開始され、前記閉鎖位置の前記第 2 のフレーム上で終了し、

前記ガラス板が、前記曲げ手順において、前記第 1 のフレームと前記第 2 のフレームの相対的垂直移動、及び前記第 2 のフレームの前記可動な側部の部品の上昇の結果として、前記第 1 のフレームから前記第 2 のフレームへ移行し、

前記関節接合部に対する垂直線上に在る前記第 1 のフレームと前記ガラス板との当接エリアが、前記関節接合部が閉鎖される時、前記関節接合部の上方に在る、ことを特徴とする、

方法。

【請求項 2】

前記支持体上での前記曲げが、前記第 1 のフレームと前記ガラス板との前記当接エリアが完全に前記第 2 のフレームの上方に在るときに開始される、ことを特徴とする、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記支持体上での前記曲げが、前記第 1 のフレームと前記ガラス板との前記当接エリアが完全に前記第 2 のフレームと前記ガラス板との当接エリアの下方に在るときに終了し、前記ガラス板が、この時、完全に前記第 2 のフレームによって支持され、前記第 1 のフレームとの間に接点を持たない、ことを特徴とする、請求項 1 又は 2 に記載の方法。

【請求項 4】

関節接合式フレームが閉鎖される時、前記ガラス板は、前記第 2 のフレームの前記可動部品の側部の縁(109、110)によって、及び前記第 1 のフレームの長手方向の縁(107、108)によって支持される、ことを特徴とする、請求項 1～3 のいずれか 1 項に記載の方法。

【請求項 5】

前記第 1 のフレームと前記第 2 のフレームの前記相対的垂直移動、及び前記第 1 のフレームから前記第 2 のフレームへの前記ガラス板の移転のために、前記第 1 のフレームが、前記第 2 のフレーム内部を通過する、ことを特徴とする、請求項 1 ～ 4 のいずれか 1 項に記載の方法。

【請求項 6】

前記第 1 のフレームと前記第 2 のフレームの前記相対的垂直移動、及び前記第 1 のフレームから前記第 2 のフレームへの前記ガラス板の移転のために、前記第 1 のフレームが下降する、ことを特徴とする、請求項 1 ～ 5 のいずれか 1 項に記載の方法。

【請求項 7】

前記第 1 のフレームと前記第 2 のフレームの前記相対的垂直移動、及び前記第 1 のフレームから前記第 2 のフレームへの前記ガラス板の移転のために、前記可動部品が、前記シャーシ(37)に固定された回動軸(35、36)の周りで回動し、前記シャーシが垂直方向に不動である、ことを特徴とする、請求項 1 ～ 6 のいずれか 1 項に記載の方法。

【請求項 8】

前記支持体が、前記第 1 のフレームに強固に取り付けられたガイド(39)を備え、前記ガイドが細長い開口(40)を備え、前記開口の長さが垂直方向であり、前記関節接合部の軸(38)が前記開口の中で係合し、前記開口の中で垂直に移動でき、前記第 1 のフレームと前記第 2 のフレームの前記相対的垂直移動及び前記第 1 のフレーム(31)から前記第 2 のフレーム(32)への前記ガラス板の移転のために、前記第 1 のフレーム(31)及び前記関節接合部が、前記可動部品が前記シャーシ(37)に固定された回動軸(35、36)の周りで回動するように下降し、前記関節接合部の前記軸が、前記細長い開口(40)の底部に在り、その後、前記関節接合部が閉鎖されるとき、前記第 1 のフレーム(31)が、前記関節接合部の前記軸(38)が前記細長い穴(40)の最上部になるまで下降し続ける、ことを特徴とする、請求項 1 ～ 7 のいずれか 1 項に記載の方法。

【請求項 9】

関節接合式フレームが、長手方向の縁の各々において中央関節接合部(102)又は 2 つの関節接合部(202、203)を備える、ことを特徴とする、請求項 1 ～ 8 のいずれか 1 項に記載の方法。

【請求項 10】

数枚の重ねたガラス板が同時に曲げられる、ことを特徴とする、請求項 1 ～ 9 のいずれか 1 項に記載の方法。

【請求項 11】

第 1 のフレーム(31)と第 2 のフレーム(32)とを備える、ガラス板を重力曲げるための支持体であって、前記第 2 のフレームが関節接合式であり、関節接合部によって開放位置から閉鎖位置へ移行できる可動な側部の部品(33、34)を備え、前記第 1 のフレームと前記第 2 のフレームが、相対的垂直移動によって相互に可動的であり、前記第 1 と第 2 のフレームの前記相対的垂直移動が、前記関節接合部の開閉に接続され、前記関節接合部に対する垂直線(46)上に在る前記第 1 のフレームと前記ガラス板との当接エリアが、前記関節接合部が閉鎖される時に前記関節接合部の上方に在る、ことを特徴とする、支持体。

【請求項 12】

関節接合式フレームが閉鎖される時、前記ガラス板は、前記第 2 のフレームの前記可動部品の側部の縁(109、110)によって、及び前記第 1 のフレームの長手方向の縁(107、108)によって支持される、ことを特徴とする、請求項 11 に記載の支持体。

【請求項 13】

前記第 1 のフレームと前記第 2 のフレームの前記相対的垂直移動のために、前記第 1 のフレームと前記第 2 のフレームのうちの一方が、他方のフレーム内部を通過する、ことを特徴とする、請求項 11 又は 12 に記載の支持体。

【請求項 14】

前記第 1 のフレームと前記第 2 のフレームの前記相対的垂直移動、及び前記第 1 のフレームから前記第 2 のフレームへの前記ガラス板の移転のために、前記可動部品が、前記シャーシ (3 7) に固定された回動軸 (3 5 、 3 6) の周りで回動し、前記シャーシが垂直方向に不動である、ことを特徴とする、請求項 1 1 ~ 1 3 のいずれか 1 項に記載の支持体。

【請求項 1 5】

前記支持体が、前記第 1 のフレームに強固に取り付けられたガイド (3 9) を備え、前記ガイドが細長い開口 (4 0) を備え、前記開口の長さが垂直方向であり、前記関節接合部の軸 (3 8) が前記開口の中で係合し、前記開口の中で垂直に移動でき、前記第 1 のフレームと前記第 2 のフレームの前記相対的垂直移動及び前記第 1 のフレーム (3 1) から前記第 2 のフレーム (3 2) への前記ガラス板の移転のために、前記第 1 のフレーム (3 1) 及び前記関節接合部が、前記可動部品が前記シャーシ (3 7) に固定された回動軸 (3 5 、 3 6) の周りで回動するように下降し、前記関節接合部の前記軸が、前記細長い開口 (4 0) の底部に在り、その後、前記関節接合部が閉鎖されるとき、前記第 1 のフレーム (3 1) が、前記関節接合部の前記軸 (3 8) が前記細長い穴 (4 0) の最上部になるまで下降し続ける、ことを特徴とする、請求項 1 4 に記載の支持体。

【請求項 1 6】

関節接合式フレームが、長手方向の縁の各々において中央関節接合部 (1 0 2) 又は 2 つの関節接合部 (2 0 2 、 2 0 3) を備える、ことを特徴とする、請求項 1 1 ~ 1 5 のいずれか 1 項に記載の支持体。