

【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 2 部門第 5 区分
 【発行日】令和 3 年 12 月 16 日 (2021.12.16)

【公表番号】特表 2021-506649 (P2021-506649A)
 【公表日】令和 3 年 2 月 22 日 (2021.2.22)
 【年通号数】公開・登録公報 2021-009
 【出願番号】特願 2020-531633 (P2020-531633)
 【国際特許分類】

B 6 2 J 6/023 (2020.01)

B 6 2 K 5/10 (2013.01)

【F I】

B 6 2 J 6/023

B 6 2 K 5/10

【手続補正書】
 【提出日】令和 3 年 11 月 8 日 (2021.11.8)
 【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】

少なくとも三つの車輪を備える傾斜モータサイクル (4) であって、
 前方キャリッジフレーム (8) と、
 ローリング運動学的機構 (16) によって互いにおよび前記前方キャリッジフレーム (8) に運動学的に連結された一対の前輪 (12、14) と、
 操舵およびローリング運動時に前記前方キャリッジフレームに対して固定されている、
 光線 (F) を照射するのに適した少なくとも一つの前照灯 (20) と、
 前記ローリング運動学的機構 (16) の回転角度を測定するのに適しており、前記回転角度は、前記一対の前輪 (12、14) のローリング角度に対応する、測定手段 (40) と、

前記少なくとも一つの前照灯 (20) によって生成された前記光線 (F) の方向および / または形状を調整する手段 (88) であって、前記測定手段 (40) によって測定された回転の値に基づいて前記光線 (F) の前記方向および / または形状を変更するために前記測定手段 (40) に動作可能に接続されている、前記光線 (F) の方向および / または形状を調整する手段 (88) とを備える、少なくとも三つの車輪を備える傾斜モータサイクル (4)。

【請求項 2】

前記ローリング運動学的機構 (16) は、二つの上側横断部品 (24) および下側横断部品 (28)、並びに前記上側横断部品 (24) および前記下側横断部品 (28) にヒンジ連結された二つの側方垂直材 (32、36) を備える関節接合された四辺形構造であり、前記前輪 (12、14) のローリングおよび操舵を可能にする、請求項 1 に記載の傾斜モータサイクル (4)。

【請求項 3】

前記回転角度は、
 上側横断部品 (24) 若しくは下側横断部品 (28) または側方垂直材 (32、36) と、前記前方キャリッジフレーム (8) の固定部材、
 上側横断部品 (24) または下側横断部品 (28) と、側方垂直材 (32、36)、

前記一対の前輪（１２、１４）、またはそれらの組み合わせ、
の間に測定された相対角度である、請求項２に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項４】

前記下側横断部品（２８）または前記上側横断部品（２４）の少なくとも一つは、ディスク部（４４）と一体的に結合され、前記測定手段（４０）は、前記前方キャリッジフレーム（８）の固定点に対する前記ディスク部（４４）の印（５２）の回転角度を測定する回転センサ（４８）を備える、請求項２または請求項３に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項５】

前記前方キャリッジフレーム（８）の前記固定点は、中心線に沿って前記上側横断部品（２４）または前記下側横断部品（２８）を回転自在に支持する中心垂直材（５６）である、請求項４に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項６】

前記ディスク部（４４）は、前記関節接合された四辺形の回転を妨げるように選択的に動作可能である、ブロック手段（６０）と結合されている、請求項４または請求項５に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項７】

前記測定手段（４０）は、上側横断部品（２４）または下側横断部品（２８）と垂直材（３２、３６）との間の相対的回転を測定する回転センサ（４８）を備える、請求項２から請求項６のいずれか一項に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項８】

前記回転センサ（４８）は、前記上側横断部品（２４）または前記下側横断部品（２８）と前記垂直材（３２、３６）を連結する側方ローリングヒンジ（６４）に配置されている、請求項７に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項９】

前記測定手段（４０）は、前記一対の前輪（１２、１４）の間の回転を測定する回転センサ（４８）を備える、請求項１から請求項８のいずれか一項に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項１０】

前記傾斜モータサイクルは、ハンドルバー（７６）に連結された、中心ロッド（７２）を備える操舵装置（６８）、およびそれぞれ対応する前輪（１２、１４）に連結されている一対の伝達装置（７８、８０）を備え、前記回転センサ（４８）は、前記前輪（１２、１４）の前記伝達装置（７８、８０）の回転を測定する、請求項９に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項１１】

前記中心ロッド（７２）は、中心ローリングヒンジ（６４）によって前記ハンドルバー（７６）に連結され、前記測定手段（４０）は、前記中心ローリングヒンジ（６４）を中心とする前記中心ロッド（７２）の回転を測定する、請求項１０に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項１２】

前記光線（Ｆ）の方向および／または形状を調整する前記手段（８８）は、生成された前記光線（Ｆ）の向きを変えるのに適した少なくとも一つの可動部材（９２）を備え、特に前記可動部材（９２）は、

前記光線（Ｆ）の反射部材、

前記光線（Ｆ）に対して少なくとも部分的に不透明な部材、

の中から選択される、請求項１から請求項１１のいずれか一項に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項１３】

前記光線（Ｆ）の方向および／または形状を調整する前記手段（８８）は、前記測定手

段（４０）によって測定された回転値に基づいて、前記少なくとも一つの前照灯（２０）の光源の点灯／消灯を制御するように構成されている、請求項１から請求項１２のいずれか一項に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項１４】

前記光線（Ｆ）の方向および／または形状を調整する前記手段（８８）は、前記測定手段（４０）によって測定された傾斜値に基づいて、前記少なくとも一つの前照灯（２０）の光源の光強度を調整するように構成されている、請求項１から請求項１３のいずれか一項に記載の傾斜モータサイクル（４）。

【請求項１５】

前記光源は、前記前照灯（２０）の前方の異なる領域を照らすように構成されている、請求項１３または請求項１４に記載の傾斜モータサイクル（４）。