

(19)日本国特許庁(JP)

(12)特許公報(B2)

(11)特許番号

特許第7130871号

(P7130871)

(45)発行日 令和4年9月5日(2022.9.5)

(24)登録日 令和4年8月26日(2022.8.26)

(51)国際特許分類

F I

E 0 5 D 15/26 (2006.01)

E 0 5 D 15/26

E 0 5 D 15/58 (2006.01)

E 0 5 D 15/58

A

E 0 5 D 15/06 (2006.01)

E 0 5 D 15/06

1 2 5 A

E 0 6 B 3/48 (2006.01)

E 0 6 B 3/48

A 4 7 B 55/00 (2006.01)

A 4 7 B 55/00

請求項の数 17 (全12頁) 最終頁に続く

(21)出願番号 特願2021-526377(P2021-526377)

(86)(22)出願日 令和1年10月18日(2019.10.18)

(65)公表番号 特表2022-507445(P2022-507445
A)

(43)公表日 令和4年1月18日(2022.1.18)

(86)国際出願番号 PCT/AT2019/060350

(87)国際公開番号 WO2020/097640

(87)国際公開日 令和2年5月22日(2020.5.22)

審査請求日 令和3年5月26日(2021.5.26)

(31)優先権主張番号 A50997/2018

(32)優先日 平成30年11月14日(2018.11.14)

(33)優先権主張国・地域又は機関
オーストリア(AT)

(73)特許権者 597140501

ユリウス ブルーム ゲー・エム・ベー・
ハー

J u l i u s B l u m G m b H

オーストリア国 6 9 7 3 ヘーヒスト

インドゥストリーシュトラッセ 1

I n d u s t r i e s t r a s s e 1 ,

6 9 7 3 H o e c h s t , A u s t r

i a

(74)代理人 100114890

弁理士 アインゼル・フェリックス＝ラ
インハルト

(74)代理人 100098501

弁理士 森田 拓

(74)代理人 100116403

最終頁に続く

(54)【発明の名称】 可動に支持された扉をガイドするためのガイドシステム

(57)【特許請求の範囲】

【請求項 1】

家具本体(2)に対して相対的に可動に支持された少なくとも1つの扉(3a)をガイドするためのガイドシステム(5)であって、

- 長手方向(L2)に延在する少なくとも1つのガイドレール(17)であって、該ガイドレール(17)の前記長手方向(L2)は、前記家具本体(2)への組付け状態で前記家具本体(2)の奥行き方向(Z)に対して実質的に平行に延びている、ガイドレール(17)と、

- 前記少なくとも1つの扉(3a)を可動に支持するための支持体(11)であって、少なくとも部分的に前記ガイドレール(17)に沿って走行可能に支持されている支持体(11)と、

- 前記ガイドレール(17)の前記長手方向(L2)で少なくとも1つの前記支持体(11)の終端位置を確定するための少なくとも1つのストッパ(28)と、

- 前記少なくとも1つのストッパ(28)の位置を調整するための少なくとも1つの調整装置(25)と

を有する、ガイドシステム(5)において、

前記少なくとも1つのストッパ(28)は、前記少なくとも1つの調整装置(25)によって前記長手方向(L2)に沿って前記少なくとも1つのガイドレール(17)に対して相対的に調整可能であり、

前記調整装置(25)は、回動可能に支持された少なくとも1つの操作要素(26)を有

10

20

し、該操作要素（２６）の回動操作によって、前記少なくとも１つのストッパ（２８）は、前記ガイドレール（１７）に対して相対的に調整可能であり、
前記ガイドレール（１７）は、組付け位置で手前側の端領域を有し、前記操作要素（２６）は、前記ガイドレール（１７）の前記手前側の端領域に配置されている
ことを特徴とする、ガイドシステム（５）。

【請求項２】

前記少なくとも１つの扉（３ａ）は折戸であることを特徴とする、請求項１記載のガイドシステム。

【請求項３】

前記調整装置（２５）はセルフロック式に形成されていることを特徴とする、請求項１または２記載のガイドシステム。

【請求項４】

前記少なくとも１つの操作要素（２６）は、該操作要素（２６）の回動操作時に前記ガイドレール（１７）の前記長手方向（Ｌ２）で位置不変に配置されていることを特徴とする、請求項１から３までのいずれか１項記載のガイドシステム。

【請求項５】

前記操作要素（２６）は、組付け位置で前記ガイドレール（１７）の手前側の端面に配置されていることを特徴とする、請求項１から４までのいずれか１項記載のガイドシステム。

【請求項６】

前記操作要素（２６）は、前記ガイドレール（１７）の前記長手方向（Ｌ２）に対して実質的に平行に延びる軸線を中心として回動可能に支持されていることを特徴とする、請求項１から５までのいずれか１項記載のガイドシステム。

【請求項７】

前記操作要素（２６）の回動運動を前記少なくとも１つのストッパ（２８）の直動運動に変換する伝達機構が設けられていることを特徴とする、請求項１から６までのいずれか１項記載のガイドシステム。

【請求項８】

前記伝達機構は、前記少なくとも１つのストッパ（２８）に結合された少なくとも１つ連結ロッド（３２）を有し、該連結ロッド（３２）は、前記調整装置（２５）の操作によって前記ガイドレール（１７）に対して相対的に移動可能であることを特徴とする、請求項７記載のガイドシステム。

【請求項９】

前記ガイドレール（１７）は、前記長手方向（Ｌ２）に延びる、前記連結ロッド（３２）を収容するための少なくとも１つのガイド通路（３５）を有することを特徴とする、請求項８記載のガイドシステム。

【請求項１０】

前記少なくとも１つのストッパ（２８）を移動可能に支持するための少なくとも１つのリニアガイド（３４ａ，３４ｂ，３４ｃ）が設けられていることを特徴とする、請求項１から９までのいずれか１項記載のガイドシステム。

【請求項１１】

前記少なくとも１つのストッパ（２８）は、該ストッパ（２８）を、前記終端位置の奥側に位置する過剰押圧位置へと過剰に押圧することによって、前記支持体（１１）を前記奥行き方向（Ｚ）と逆方向に突き出すことができる突き出し装置（２７）のエジェクタ（３６）に配置されていることを特徴とする、請求項１から１０までのいずれか１項記載のガイドシステム。

【請求項１２】

前記突き出し装置（２７）全体が、前記調整装置（２５）によって前記ガイドレール（１７）に対して相対的に調整可能であることを特徴とする、請求項１１記載のガイドシステム。

10

20

30

40

50

【請求項 13】

前記ガイドシステム(5)は、組付け状態で前記ガイドレール(17)に対して横方向に延在する長手方向レール(7)を有することを特徴とする、請求項1から12までのいずれか1項記載のガイドシステム。

【請求項 14】

前記ガイドシステム(5)は、組付け状態で前記ガイドレール(17)に対して実質的に直交して延在する長手方向レール(7)を有することを特徴とする、請求項1から12までのいずれか1項記載のガイドシステム。

【請求項 15】

家具本体(2)と、該家具本体(2)に対して相対的に可動に支持された少なくとも1つの扉(3a)と、該扉(3a)を前記家具本体(2)に対して相対的にガイドするための、請求項1から14までのいずれか1項記載のガイドシステム(5)とを備える家具(1)。

10

【請求項 16】

前記家具本体(2)にガイドレール(17)が配置されていて、前記家具本体(2)の奥行き方向(Z)に延在しており、前記少なくとも1つの扉(3a)は、支持体(11)に可動に結合されていて、該支持体(11)と一緒に前記ガイドレール(17)に沿って前記家具本体(2)の前記奥行き方向(Z)に移動可能に支持されていることを特徴とする、請求項15記載の家具。

【請求項 17】

20

前記家具(1)は、第1の前記扉(3a)に枢動自在に結合された少なくとも1つの第2の扉(3b)を有し、前記第1の扉(3a)と前記第2の扉(3b)とは、前記第1の扉(3a)と前記第2の扉(3b)とが互いに実質的に同一平面を成すように整列させられた第1の位置と、前記第1の扉(3a)と前記第2の扉(3b)とが互いに実質的に平行に整列させられた第2の位置との間で可動に支持されており、前記第1の扉(3a)と前記第2の扉(3b)とは、前記第2の位置から出発して前記支持体(11)と一緒に前記ガイドレール(17)に沿って前記家具本体(2)の前記奥行き方向(Z)に移動可能に支持されていることを特徴とする、請求項16記載の家具。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】**

30

【0001】

本発明は、家具本体に対して相対的に可動に支持された、特に折戸の少なくとも1つの扉をガイドするためのガイドシステムであって、

- 長手方向を有する少なくとも1つのガイドレールであって、このガイドレールの長手方向は、家具本体への組付け状態で家具本体の奥行き方向に対して実質的に平行に延びている、ガイドレールと、

- 少なくとも1つの扉を可動に支持するための支持体であって、少なくとも部分的にガイドレールに沿って走行可能に支持されている支持体と、

- ガイドレールの長手方向で少なくとも1つの支持体の終端位置を確定するための少なくとも1つのストッパと、

40

- 少なくとも1つのストッパの位置を調整するための少なくとも1つの調整装置とを有する、ガイドシステムに関する。

【0002】

さらに、本発明は、家具本体と、以下に説明する形態のガイドシステムによって家具本体に対して相対的に可動に支持された少なくとも1つの扉とを備える家具に関する。

【0003】

欧州特許出願公開第0254041号明細書には、ヒンジを介して旋回可能に当接条片に支持された家具扉が示されている。当接条片は、シザーズ機構によって上側のガイドと下側のガイドとに沿って走行可能である。家具扉は、奥行き方向で家具本体内に可動である。下側のガイドは、調整可能なストッパを有しており、これによって、家具扉が、閉鎖

50

位置で側方に位置調整可能となる。

【 0 0 0 4 】

本出願人の国際公開第 2 0 1 8 / 1 2 9 5 7 2 号の図 7 a ~ 図 7 d には、互いに直交して延在する 2 つのガイドレールを備えた扉用のガイドシステムが示されている。このガイドシステムには、少なくとも 1 つの扉を可動に支持するための細長いピラーの形態の支持体が設けられている。この支持体は、両扉と一緒に家具本体の奥行き方向に走行可能であり、これによって、扉を、使用しない際に、互いに平行に延在する位置で家具本体の側方の押込みシュート内に埋め込むことができる。この目的のために、家具本体の側壁にガイドレールが固定されている。このガイドレールに沿って、支持体が家具本体の奥行き方向に走行可能となる。しかしながら、支持体の走入された終端位置では、互いに平行に整列させられた扉が、生じている製造誤差または互いに異なる幅に基づき、側壁の狭幅面と同一平面を成さず、これによって、好ましくない視覚的な印象に加えて、扉の運動特性がマイナスに損なわれることが生じてしまう。その上、側壁へのガイドレールの不正確な組付けに基づき、ガイドレール同士の間の移行領域が正確に延在しておらず、これによって、ガイドレール同士の間での、扉をガイドするために設けられた走行キャリッジの移送が困難になることが起きてしまう。

10

【 0 0 0 5 】

本発明の課題は、冒頭に述べた形式のガイドシステムを改良して、上述した欠点が回避されているようにすることである。

【 0 0 0 6 】

このことは、本発明によれば、請求項 1 の特徴によって解決される。本発明の更なる有利な構成は、従属請求項に定義してある。

20

【 0 0 0 7 】

本発明によれば、少なくとも 1 つのストッパが、少なくとも 1 つの調整装置によって長手方向で少なくとも 1 つのガイドレールに対して相対的に調整若しくは移動可能であることが特定されている。

【 0 0 0 8 】

言い換えると、支持体の終端位置を決定するための少なくとも 1 つのストッパが、組付け位置で奥行き方向に延在するガイドレールに対して相対的に調整可能であり、これによって、支持体の終端位置が、調整装置の操作により調整可能となる。

30

【 0 0 0 9 】

したがって、支持体に結合することができる扉の、組付け状態にある手前側の狭幅面を、扉の押込み状態で家具本体の狭幅面に整合させることができるように、調整装置によって、扉を家具本体の奥行き方向で位置決めすることもできる。

【 0 0 1 0 】

ガイドレールに対して相対的な少なくとも 1 つのストッパの調整は、例えば無段式に行うことができる。代替的には、調整装置が、ストッパを調整可能に配置するための複数の設定された位置を有していることが可能である。

【 0 0 1 1 】

1 つの実施例によれば、調整装置がセルフロック式に形成されていることが特定されていてよい。これにより、ガイドレールに対して相対的なストッパの予め調整された位置が、調整された各ポジションにとどまることが確保される。

40

【 0 0 1 2 】

調整装置は、回動可能に支持された少なくとも 1 つの操作要素を有してよく、この操作要素の回動操作によって、少なくとも 1 つのストッパが、ガイドレールに対して相対的に調整可能となる。

【 0 0 1 3 】

1 つの実施例によれば、ガイドレールが、組付け位置で手前側の端領域を有しており、操作要素が、ガイドレールの手前側の端領域に配置されていることが特定されていてよい。言い換えると、操作要素には、前方から、つまり、扉が奥行き方向で完全に押し込まれ

50

ている場合でも、手動での調整または工具を用いて行われる調整のために直接またはダイレクトにアクセスが可能となる。例えば、操作要素が、ガイドレールの、組付け位置で手前側の端面に配置されていてよい。こうして、ガイドレールに対して相対的なストッパの、簡単に直感的なかつ快適に実施することができる調整が達成される。

【0014】

操作要素は、ガイドレールの長手方向軸線に対して実質的に平行に延びる軸線を中心として回動可能に支持されていてよい。

【0015】

ガイドレールは、ストッパを移動可能に支持するための少なくとも1つのリニアガイドを有していてよく、ストッパは、調整装置の操作によって少なくとも1つのリニアガイドでまたはリニアガイドに沿って移動可能である。

10

【0016】

ガイドシステムは、操作要素の回動運動をストッパの直動運動に変換する伝達機構を有していてよい。直動運動への回動運動の変換は、当業者に周知の措置であり、例えば、ラック・ピニオン装置、ウォーム伝動装置またはねじスピンドル・ねじナット装置によって生じさせることができる。伝達機構は、さらに、変速比の変更の可能性を提供する。例えば、操作要素は、バッテリードライバによって比較的高い回転数で駆動することができる。このとき、ストッパは、ストロークは少ないものの、大きな力で駆動可能となる。

【0017】

伝達機構は、例えば、少なくとも1つのストッパに結合された少なくとも1つ連結ロッドを有していてよく、この連結ロッドは、調整装置の操作によってガイドレールに対して相対的に可動である。ガイドレールは、連結ロッドを収容するための少なくとも1つのガイド通路を有していてよい。これによって、連結ロッドを視覚的に目立たせることなく、場合により起こり得る指や物体による干渉に対して安全にガイドレールに配置することができる。連結ロッドは、プッシュレバーまたはねじスピンドルとして形成されていてよい。

20

【0018】

1つの実施例によれば、少なくとも1つのストッパが、このストッパを、終端位置の奥側に位置する過剰押圧位置へと過剰に押圧することによって、支持体を奥行き方向と逆方向に突き出すことができる突き出し装置のエジクタに配置されているかまたは形成されており、好ましくは、突き出し装置全体が、調整装置によってガイドレールに対して相対的に調整可能であることが規定されていることが特定されていてよい。

30

【0019】

本発明の更なる詳細および利点は、以下の図面の説明から明らかとなる。

【図面の簡単な説明】

【0020】

【図1a】家具本体と、この家具本体に対して相対的に可動の家具部分とを備えた家具の斜視図である。

【図1b】家具本体と、この家具本体に対して相対的に可動の家具部分とを備えた家具の斜視図である。

【図2a】図1aおよび図1bに示した家具を家具部分相互の別の位置で示す図である。

40

【図2b】図1aおよび図1bに示した家具を家具部分相互の別の位置で示す図である。

【図3】ガイドシステムの斜視図である。

【図4】家具本体に配置されるようになっているガイドレールの斜視図である。

【図5】ガイドシステムの分解図である。

【図6a】ガイドレールに対して相対的な支持体の第1の終端位置を含むガイドレールの側面図である。

【図6b】ガイドレールに対して相対的な支持体の第2の終端位置を含むガイドレールの側面図である。

【0021】

図1aには、家具本体2と、可動の扉3a, 3b; 4a, 4bを有する折戸とを備えた

50

家具 1 の斜視図が示してある。扉 3 a , 3 b 並びに扉 4 a , 4 b は、それぞれガイドシステム 5 によって、扉 3 a , 3 b ; 4 a , 4 b が互いに実質的に同一平面を成すように整列させられた第 1 の位置と、扉 3 a , 3 b ; 4 a , 4 b が互いに実質的に平行に整列させられた第 2 の位置との間で可動に支持されている。扉 3 a , 3 b が、第 2 の（平行な）位置で家具本体 2 の側方の収容ポケット 8 a 内に押込み可能となるのに対して、扉 4 a , 4 b は、互いに平行な位置で別の収容ポケット 8 b 内に押込み可能となる。以下に扉 3 a , 3 b に基づき機能形式を説明する。なお、扉 4 a , 4 b についても同じ構成が当てはまる。ガイドシステム 5 は、長手方向（L）を有する長手方向レール 7 を備えている。第 2 の扉 3 b に連結可能な走行キャリッジ 6 が、長手方向レール 7 に沿って走行可能に支持されている。この長手方向レール 7 は、組付け位置で家具本体 2 の前縁に対して実質的に水平かつ平行に配置されている。

10

【 0 0 2 2 】

図 1 b には、家具 1 が示してある。同図では、扉 3 a , 3 b が、図 1 a に示した同一平面の位置から出発して、互いに所定の角度を成す位置に運動させられている。第 1 の扉 3 a は、例えば 2 つまたはそれ以上の家具ヒンジ 1 0 を介して支持体 1 1 に可動に支持されていてよい。この支持体 1 1 は、奥行き方向（Z）で収容ポケット 8 a 内に押込み可能である。図中、支持体 1 1 は移送位置にあり、これによって、走行キャリッジ 6 が長手方向レール 7 と支持体 1 1 との間で移動可能となる。図示の移送位置では、支持体 1 1 が長手方向レール 7 に解除可能にロックされている。長手方向レール 7 と支持体 1 1 との間のロックは、支持体 1 1 内または支持体 1 1 上への走行キャリッジ 6 の進入によって解除可能となる。支持体 1 1 は、扉 3 a , 3 b の高さの少なくとも半分の高さに相当する長さを有する細長いピラーの形態で形成されている。両扉 3 a , 3 b は、少なくとも 1 つのヒンジ金具 9 を介して、鉛直方向に延びる軸線を中心として互いに枢動自在に結合されている。第 2 の扉 3 b は、走行キャリッジ 6 を介して長手方向レール 7 に沿って走行可能に支持されている。

20

【 0 0 2 3 】

図 2 a には、現状で互いに平行に整列させられている扉 3 a , 3 b を備えた家具 1 が示してある。支持体 1 1 は、走行キャリッジ 6 の進入によって長手方向レール 7 からロック解除されており、これによって、支持体 1 1 は（走行キャリッジ 6 および扉 3 a , 3 b と一緒に）、ガイドシステム 5 の、長手方向レール 7 の長手方向（L）に対して横方向に延在するガイドレール 1 7（図 3）に沿って奥行き方向（Z）で収容ポケット 8 a 内に押込み可能となる。

30

【 0 0 2 4 】

図 2 b には、現状で収容ポケット 8 a 内に完全に押し込まれた状態にある扉 3 a , 3 b を備えた家具 1 が示してある。つまり、扉 3 a , 3 b は、ガイドシステム 5 によって、扉 3 a , 3 b が互いに実質的に同一平面を成すように整列させられた図 1 a に示した第 1 の位置と、扉 3 a , 3 b が互いに実質的に平行に整列させられていて、収容ポケット 8 a の内部に収容可能となる図 2 b に示した第 2 の位置とから、その都度から出発して移動できるように支持されている。こうして、例えば、図 2 a および図 2 b に示したキッチン 1 2 を完全に覆うことができ、これによって、このキッチン 1 2 を残りの居住空間の領域から視覚的に分離することができる。収容ポケット 8 a は、図示の実施例では、側壁 1 3 a と、この側壁 1 3 a から平行に間隔を置いて配置された固定の家具部分 1 3 b とによって形成される。扉 3 a , 3 b は、互いに平行な位置で側壁 1 3 a と固定の家具部分 1 3 b との間に押込み可能となる。

40

【 0 0 2 5 】

図 3 には、側壁 1 3 a と固定の家具部分 1 3 b との間の領域に設けられたガイドシステム 5 の斜視図が示してある。側壁 1 3 a と固定の家具部分 1 3 b との間には、扉 3 a , 3 b を収容するための収容ポケット 8 a が形成される。長手方向レール 7 は、組付け位置で家具本体 2 の前縁に対して平行に延在する長手方向（L）に延びている。固定の家具部分 1 3 b には、長手方向（L 2）に延びるガイドレール 1 7 が配置されている。長手方向レ

50

ール7の長手方向(L)とガイドレール17の長手方向(L2)とは、互いに交差して、好ましくは実質的に直交している。支持体11は、少なくとも1つの扉3aを可動に支持するために形成されている。この扉3aは、組付け状態において、例えば2つまたはそれ以上の家具ヒンジ10(図1b)を介して、組付け位置で鉛直方向に延びる軸線を中心として旋回可能に支持体11に支持されている。この支持体11は、少なくとも1つのガイド装置14を有している。このガイド装置14によって、支持体11は、ガイドレール17に沿って奥行き方向(Z)および奥行き方向(Z)とは逆方向に可動となる。図中、支持体11のガイド装置14は、ガイドレール17の第1の走行路17aに沿って可動に支持された少なくとも1つの走行ローラ14aを有している。

【0026】

10

図示の実施例では、支持体11が、受入れ装置15を介して長手方向レール7に解除可能にロック可能である。受入れ装置15は、走行キャリッジ6を受け入れるために形成されており、これによって、走行キャリッジ6が、長手方向レール7から出発して受入れ装置15内に走入可能となる。この目的のために、長手方向レール7に複数のガイド溝20, 21を形成することができる。これらのガイド溝20, 21は、長手方向レール7の長手方向(L)に延びていて、受入れ装置15の移送位置において、この受入れ装置15に設けられた対応するガイド溝20a, 21aにそれぞれ一列に整列させられている。こうして、走行キャリッジ6の走行ローラが、好ましくない突合せ縁部なしに、長手方向レール7と受入れ装置15との間で走行可能となる。

【0027】

20

受入れ装置15と支持体11との間の切離しを改善するために、受入れ装置15が、支持体11のガイド装置14と別個の少なくとも1つの支持ローラ16を有していることが特定されていてよい。この支持ローラ16は、ガイドレール17に沿って可動に支持されている。好ましくは、このガイドレール17が、第1の走行路17aと、この第1の走行路17aと別個の少なくとも1つの第2の走行路17bとを有していることが特定されている。ガイド装置14の走行ローラ14aは、ガイドレール17の第1の走行路17aに沿って可動に支持されており、受入れ装置15の少なくとも1つの支持ローラ16は、ガイドレール17の第2の走行路17bに沿って可動に支持されている。

【0028】

支持体11と受入れ装置15とは、奥行き方向(Z)へのガイドレール17に沿った運動の際に連動するように互いに結合されている。好ましくは、支持体11と受入れ装置15は、奥行き方向(Z)および奥行き方向(Z)とは逆方向へのガイドレール17に沿った運動の際に遊びなしに互いに連結されている。支持体11の支持を改善するために、少なくとも1つの別のガイドレール18がさらに設けられていてよい。このガイドレール18に沿って、支持体11の少なくとも1つの別の走行ローラ19が走行可能に支持されている。

30

【0029】

図4には、固定の家具部分13bに家具本体2の奥行き方向(Z)に沿って配置されるガイドレール17が斜視図で示してある。このガイドレール17の手前側の端面には、回動可能に支持された操作要素26を備えた調整装置25が配置されている。工具を用いた操作要素26の回動操作によって、支持体11の終端位置を決定するための少なくとも1つのストッパ28が、ガイドレール17に対して相対的に調整可能となる。図示の実施例では、ストッパ28は、突き出し装置27のエジェクタ36に配置されているかまたは形成されている。ストッパ28を、終端位置の奥側に位置する過剰押圧位置へと終端位置を越えて過剰に押圧することによって、支持体11が、突き出し装置27の力により奥行き方向(Z)と逆方向に突き出し可能となる。

40

【0030】

図5には、ガイドシステム5が分解図で示してある。ガイドレール17は長手方向(L2)を有している。少なくとも1つのストッパ28は、調整装置25の操作によって長手方向(L2)に移動可能に支持されている。ガイドレール17の手前側の端部には、操作

50

要素 2 6 が配置されている。この操作要素 2 6 は、回動可能であるものの長手方向 (L 2) には移動不能に支持部材 3 0 に配置されている。この目的のために、操作要素 2 6 は、支持部材 3 0 に形状接続的に取り付けることができる (例えば切欠きの形態の) アンダカットを有することができる。支持部材 3 0 は、第 1 のねじ 3 1 を介してガイドレール 1 7 の手前側の端領域に固定されるようになっている。操作要素 2 6 は、ねじ山区分 3 7 を介して連結ロッド 3 2 に螺合されている。この連結ロッド 3 2 は、操作要素 2 6 の操作によって長手方向 (L 2) に可動である。連結ロッド 3 2 は、第 2 のねじ 3 3 を介して突き出し装置 2 7 に結合されている。この突き出し装置 2 7 は、ガイドレール 1 7 の少なくとも 1 つのリニアガイド 3 4 a にまたはリニアガイド 3 4 a に沿って移動可能に支持されている。突き出し装置 2 7 によって、支持体 1 1 が奥行き方向 (Z) と逆方向に突き出し可能となる。

10

【 0 0 3 1 】

図示の実施例では、それぞれ突き出し装置 2 7 のエジクタ 3 6 に配置されているかまたは形成されている 2 つのストッパ 2 8 が存在している。エジクタ 3 6 は、公知の形式でそれぞれロック可能な蓄力器を有している。この蓄力器は、終端位置の奥側に位置している過剰押圧位置へのストッパ 2 8 の運動によってロック解除可能となる。突き出し装置 2 7 は、さらに、支持体 1 1 の一部に対する導入スリット 2 9 を有しており、これによって、終端位置において、支持体 1 1 の位置を、長手方向 (L 2) に対して横方向に延びる方向において安定させることができる。支持体 1 1 の終端位置で家具部分 3 a , 3 b を押圧することによって、支持体 1 1 の受入れ装置 1 5 がストッパ 2 8 に接触して、このストッパ 2 8 を過剰押圧位置へと移動させることができ、これによって、エジクタ 3 6 の蓄力器がロック解除可能となり、この蓄力器の力によって、支持体 1 1 が奥行き方向 (Z) と逆方向に突き出し可能となる。

20

【 0 0 3 2 】

図 6 a には、ガイドシステム 5 が側面図で示してある。同図では、支持体 1 1 は、ガイドレール 1 7 に対して相対的な第 1 の終端位置を占めている。調整装置 2 5 によって、少なくとも 1 つのストッパ 2 8 がガイドレール 1 7 の長手方向 (L 2) に調整可能となる。ストッパ 2 8 および / または突き出し装置 2 7 を移動可能に支持するために、少なくとも 1 つまたは複数のリニアガイド 3 4 a , 3 4 b , 3 4 c を設けることができる。リニアガイド 3 4 a がガイドレール 1 7 に形成されているのに対して、別の両リニアガイド 3 4 b , 3 4 c は突き出し装置 2 7 に配置されている。リニアガイド 3 4 b , 3 4 c 及び突き出し装置 2 7 は、調整装置 2 5 の操作によって、ガイドレール 1 7 に対して相対的に定位置に支持されたピン 3 8 a , 3 8 b に対して、相対的に移動可能である。

30

【 0 0 3 3 】

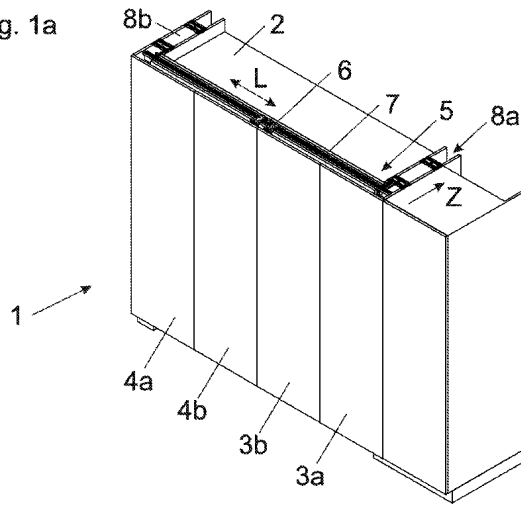
図 6 b には、支持体 1 1 を備えたガイドシステム 5 が、第 1 の終端位置と異なる第 2 の終端位置において示されている。支持体 1 1 の一方の終端位置を確定するためのストッパ 2 8 の調整によって、扉 3 a , 3 b の製造誤差または扉 3 a , 3 b の互いに異なる幅を補償することができ、これによって、家具本体 2 の収容ポケット 8 a 内に押し込まれた扉 3 a , 3 b (図 2 b) の手前側の端面が、側壁 1 3 a 及び固定の家具部分 1 3 b の手前側の端面に対して同一平面を成すように整列可能となる。 1 つの実施例によれば、少なくとも 1 つのストッパ 2 8 が、調整装置 2 5 によって 0 mm ~ 5 0 mm、好ましくは 0 mm ~ 1 3 0 mm の間で調整可能であることが特定されていよい。

40

【図面】

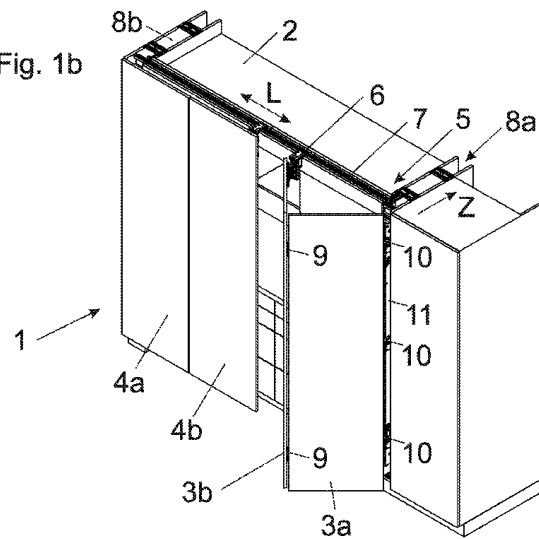
【図 1 a】

Fig. 1a



【図 1 b】

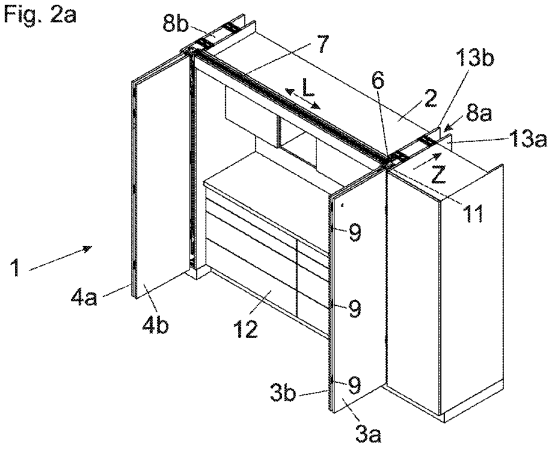
Fig. 1b



10

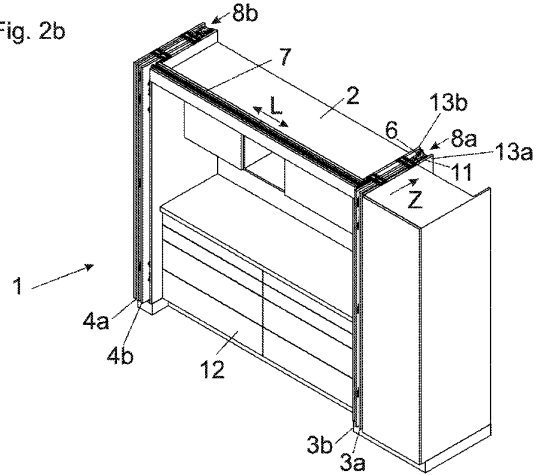
【図 2 a】

Fig. 2a



【図 2 b】

Fig. 2b



20

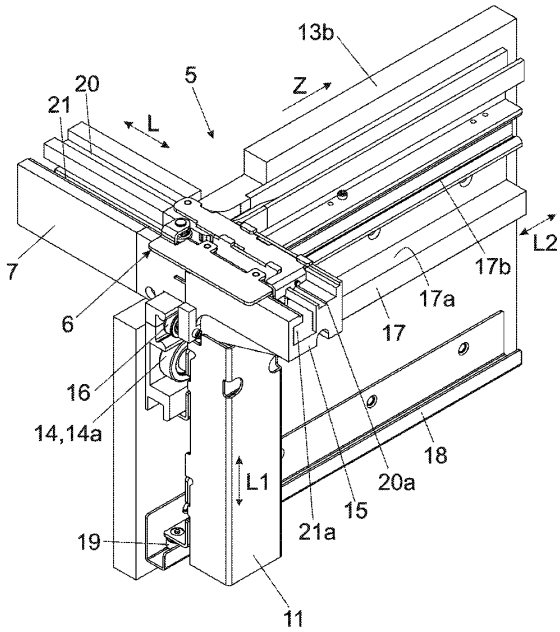
30

40

50

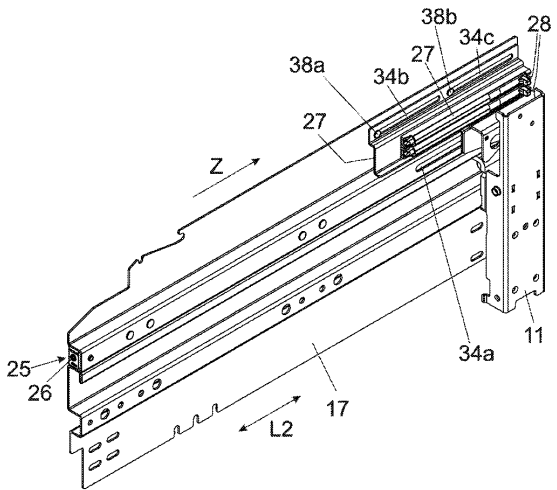
【 図 3 】

Fig. 3



【 図 4 】

Fig. 4

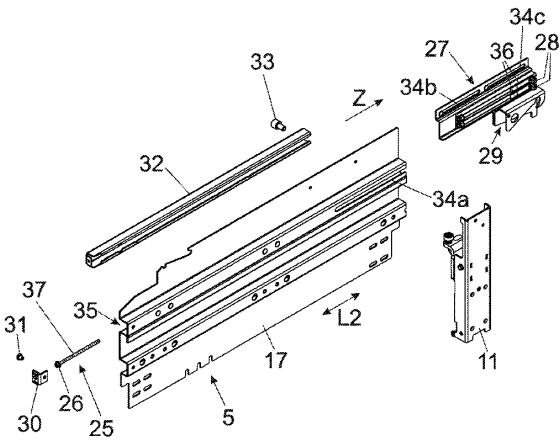


10

20

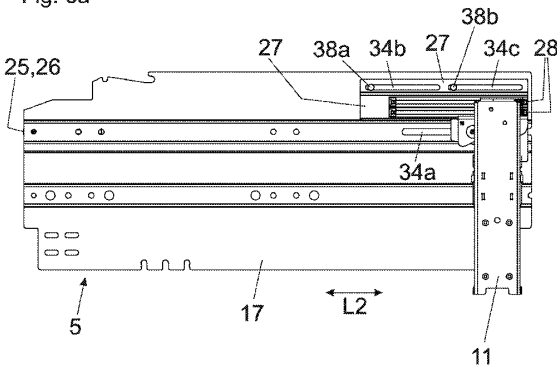
【 図 5 】

Fig. 5



【 図 6 a 】

Fig. 6a



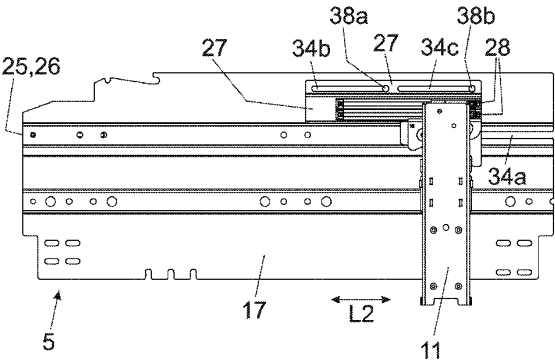
30

40

50

【 図 6 b 】

Fig. 6b



10

20

30

40

50

フロントページの続き

(51)国際特許分類

E 0 5 F 1/08 (2006.01)

F I

E 0 5 F

1/08

弁理士 前川 純一

(74)代理人 100134315

弁理士 永島 秀郎

(74)代理人 100135633

弁理士 二宮 浩康

(74)代理人 100162880

弁理士 上島 類

(72)発明者 ベンヤミン ホフマン

オーストリア国 ドアンピアン ビュアグレガッセ 3 2

審査官 野尻 悠平

(56)参考文献 実開昭 5 8 - 0 4 1 8 9 3 (J P , U)

特開 2 0 0 3 - 0 7 4 2 5 1 (J P , A)

特開 2 0 0 8 - 0 6 3 7 6 8 (J P , A)

国際公開第 2 0 1 8 / 1 2 9 5 7 3 (W O , A 1)

(58)調査した分野 (Int.Cl. , D B 名)

E 0 5 D 1 5 / 4 8

E 0 5 D 1 5 / 5 8

E 0 6 B 3 / 5 0