

【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 5 年 12 月 18 日(2023.12.18)

【公開番号】特開 2022-188706(P2022-188706A)
 【公開日】令和 4 年 12 月 21 日(2022.12.21)
 【年通号数】公開公報(特許)2022-235
 【出願番号】特願 2021-96953(P2021-96953)
 【国際特許分類】

B 6 2 M 25/08(2006.01)

B 6 2 M 6/45(2010.01)

10

【F I】

B 6 2 M 25/08

B 6 2 M 6/45

【手続補正書】

【提出日】令和 5 年 12 月 8 日(2023.12.8)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0031

20

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0031】

例えば、人力駆動車 10 は、ディレラ 22 を操作するように構成される電動アクチュエータ 50 をさらに含む。電動アクチュエータ 50 は、例えば、電気モータを含む。電動アクチュエータ 50 は、例えば、電気モータの出力軸に連結される減速機をさらに含んでいてもよい。電動アクチュエータ 50 は、ディレラ 22 に設けられてもよく、人力駆動車 10 のうちのディレラ 22 から離れた位置に設けられてもよい。電動アクチュエータ 50 が駆動することによってディレラ 22 が伝達体 20 を操作し、変速動作が行われる。ディレラ 22 は、例えば、ベース部材と、移動部材と、移動部材をベース部材に対して移動可能に連結するリンク部材と、を含む。移動部材は、伝達体 20 をガイドするガイド部材を含む。ガイド部材は、例えば、ガイドプレートと、プーリと、を含む。電動アクチュエータ 50 は、例えば、リンク部材を直接駆動してもよい。電動アクチュエータ 50 は、ケーブルを介して、リンク部材を駆動してもよい。

30

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0078

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0078】

制御部 72 は、ステップ S 22 において、第 1 条件が満たされたか否かを判定する。制御部 72 は、第 1 条件が満たされる場合、ステップ S 23 に移行する。制御部 72 は、第 1 条件が満たされない場合、処理を終了する。

40

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0107

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0107】

制御部 72 は、ステップ S 46 において、変速制御を実行し、処理を終了する。制御部

50

7 2 は、ステップ S 4 6 において、モータ 2 4 の駆動を開始した後、操作装置 4 4 の操作に応じた変速比率 R になるようにディレラ 2 2 を動作させるように電動アクチュエータ 5 0 を駆動する。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 1 1 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 1 1 1】

制御部 7 2 は、ステップ S 4 9 において、変速制御を実行し、処理を終了する。制御部 7 2 は、ステップ S 4 9 において、モータ 2 4 の駆動を開始した後、所定条件と対応した変速比率 R になるようにディレラ 2 2 を動作させるように電動アクチュエータ 5 0 を駆動する。

10

【手続補正 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 1 1 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 1 1 3】

制御部 7 2 は、ステップ S 5 2 において、第 1 条件が満たされるか否かを判定する。制御部 7 2 は、第 1 条件が満たされる場合、ステップ S 5 4 に移行する。制御部 7 2 は、第 1 条件が満たされない場合、処理を終了する。

20

【手続補正 6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 1 1 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 1 1 5】

制御部 7 2 は、ステップ S 5 5 において、変速制御を実行し、処理を終了する。制御部 7 2 は、ステップ S 5 5 において、モータ 2 4 の駆動を開始した後、操作装置 4 4 の操作に応じた変速比率 R になるようにディレラ 2 2 を動作させるように電動アクチュエータ 5 0 を駆動する。

30

【手続補正 7】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 1 1 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 1 1 9】

制御部 7 2 は、ステップ S 5 8 において、変速制御を実行し、処理を終了する。制御部 7 2 は、ステップ S 5 8 において、モータ 2 4 の駆動を開始した後、所定条件と対応した変速比率 R になるように変速比率 R になるようにディレラ 2 2 を動作させるように電動アクチュエータ 5 0 を駆動する。

40