

【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 7 区分

【発行日】平成21年11月5日(2009.11.5)

【公開番号】特開2007-106603(P2007-106603A)

【公開日】平成19年4月26日(2007.4.26)

【年通号数】公開・登録公報2007-016

【出願番号】特願2006-277665(P2006-277665)

【国際特許分類】

B 6 5 H 67/06 (2006.01)

D 0 1 G 23/00 (2006.01)

B 6 5 H 67/04 (2006.01)

B 6 5 H 54/76 (2006.01)

D 0 1 G 21/00 (2006.01)

【 F I 】

B 6 5 H 67/06 Z

D 0 1 G 23/00

B 6 5 H 67/04 E

B 6 5 H 54/76 X

D 0 1 G 21/00

【手続補正書】

【提出日】平成21年9月16日(2009.9.16)

【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】

紡機において繊維スライバを投入載置する装置であって、繊維スライバを吐出する吐出デバイス（巻取器プレート）と、繊維スライバを受容してケンス無し繊維スライバ・パッケージの形態で収集する概ね平坦な受容支持表面とが在り、上記受容支持表面は概ね非囲繞であり、上記受容支持表面および上記吐出デバイスは互いに変位可能であり、上記受容支持表面は水平に往復移動可能であり、且つ、収集された上記繊維スライバを投入載置領域からケンス無し繊維スライバ・パッケージの形態で外方へと変位させる（放出する）デバイスが在るという装置において、

上記繊維スライバ・パッケージ（5）は受容支持表面（4）と一体的に共同して上記紡機（1；1a～1f；52；80、90）から放出可能（20、21）であり、上記繊維スライバ・パッケージ（5）は上記受容支持表面（4）から取外し可能であり、上記受容支持表面（4）のみが上記紡機（1；1a～1f；52；80、90）内へと戻り変位可能であることを特徴とする、装置。

【請求項 2】

前記受容支持表面上には、繊維リングの層を所定位置に固定するための固定要素が存在し、該固定要素は前記繊維スライバ・パッケージを押して取り外すために下降可能であることを特徴とする、請求項 1 記載の装置。

【請求項 3】

前記受容支持表面は、長手方向に整列された凹所を有することを特徴とする、請求項 1 または 2 に記載の装置。

【請求項 4】

フォーク尖叉などが長手凹所などに係合し得ることを特徴とする、請求項 3 に記載の装置。

【請求項 5】

前記受容支持表面の表面には摺動を促進する被覆部などが備えられることを特徴とする、請求項 1 乃至 4 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 6】

前記受容支持表面の表面は摺動を促進する材料から成ることを特徴とする、請求項 1 乃至 4 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 7】

前記繊維スライバ・パッケージは、格納デバイス上へと変位可能（降荷可能）であることを特徴とする、請求項 1 乃至 6 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 8】

前記繊維スライバ・パッケージは、搬送デバイス上へと変位可能（降荷可能）であることを特徴とする、請求項 1 乃至 7 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 9】

前記変位（降荷）は押すことにより行われることを特徴とする、請求項 7 または 8 に記載の装置。

【請求項 10】

前記機械における前記投入載置領域から前記格納デバイスまたは搬送デバイスまでの前記繊維スライバ・パッケージの移動は前記受容支持表面により行われることを特徴とする、請求項 7 または 8 に記載の装置。

【請求項 11】

前記受容支持表面を移動させるためにハンドルまたは取手を使用されることを特徴とする、請求項 1 乃至 10 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 12】

前記ハンドルまたは取手は、前記機械に対面する前記受容支持表面の端部領域に配置されることを特徴とする、請求項 11 に記載の装置。

【請求項 13】

前記受容支持表面は格納位置において前記繊維スライバ・パッケージの下方において引出され得ることを特徴とする、請求項 1 乃至 12 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 14】

前記受容支持表面を引出す間において前記繊維スライバ・パッケージは、ストラット、壁部または板金により所定位置に保持され得ることを特徴とする、請求項 1 乃至 13 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 15】

前記受容支持表面を引出した後で前記繊維スライバ・パッケージは、前記格納デバイス内および前記搬送デバイスのうちの少なくとも一方に留まることを特徴とする、請求項 10 に記載の装置。

【請求項 16】

前記繊維スライバ・パッケージを移動（降荷）した後で、前記格納デバイスまたは前記搬送デバイスは、更なる繊維スライバ・パッケージを受容するために横方向に移動可能であることを特徴とする、請求項 10 に記載の装置。

【請求項 17】

一つ以上の繊維スライバ・パッケージを、前記格納デバイスおよび前記搬送デバイスのうちの少なくとも一方の上へと変位可能（降荷可能）であることを特徴とする、請求項 16 に記載の装置。

【請求項 18】

前記搬送デバイスにおける前記繊維スライバ・パッケージの個数は、下流の処理デバイスに供給されるべき繊維スライバ・パッケージの個数に対応することを特徴とする、請求項 17 に記載の装置。

【請求項 19】

前記格納デバイスおよび前記搬送デバイスのうちの少なくとも一方には、一側にて取付けられた支持要素が関連付けられることを特徴とする、請求項 17 に記載の装置。

【請求項 20】

前記支持要素には、最初に投入載置（降荷）された繊維スライバ・パッケージの側面が関連付けられることを特徴とする、請求項 19 に記載の装置。

【請求項 21】

前記支持要素は固定位置に在ることを特徴とする、請求項 19 または 20 に記載の装置。

【請求項 22】

前記支持要素は前記搬送デバイスに取付けられることを特徴とする、請求項 19 に記載の装置。

【請求項 23】

前記支持要素は壁部、ロッドまたは搬送ベルトの形態であることを特徴とする、請求項 19 乃至 22 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 24】

前記支持要素は摺動を促進する材料から成ることを特徴とする、請求項 19 乃至 23 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 25】

前記支持要素は摺動を促進する材料により被覆されることを特徴とする、請求項 19 乃至 24 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 26】

前記支持要素は約 5 ～ 10 ° だけ傾斜可能であることを特徴とする、請求項 19 乃至 25 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 27】

前記支持要素は約 5 ～ 10 ° だけ傾斜されることを特徴とする、請求項 19 乃至 26 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 28】

前記搬送デバイスは 5 ～ 10 ° の角度だけ傾斜可能であるかまたは傾斜されることを特徴とする、請求項 19 乃至 27 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 29】

前記機械からの前記繊維スライバ・パッケージの前記変位と一体的に、側部要素が移動され得ることを特徴とする、請求項 1 乃至 28 のいずれか一項に記載の装置。