

【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3区分

【発行日】令和2年8月6日(2020.8.6)

【公表番号】特表2019-520230(P2019-520230A)

【公表日】令和1年7月18日(2019.7.18)

【年通号数】公開・登録公報2019-028

【出願番号】特願2019-520199(P2019-520199)

【国際特許分類】

B 25 J 11/00 (2006.01)

【F I】

B 25 J 11/00 Z

【手続補正書】

【提出日】令和2年6月26日(2020.6.26)

【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】

第1の部材(80a、80b)、第2の部材(82)、第3の部材(84)、及び第4の部材(86)を含む装置(1000)であって、

- 第1の部材(80a、80b)は第1の回転関節(rotary joint)(81)に接続され、それを介して第2の部材(82)が第1の軸(93)に回転可能に支持され、

- 第2の部材(82)は第2の回転関節(83)に接続され、それを介して第3の部材(84)が第2の軸(94)に回転可能に支持され、

- 第3の部材(84)は第3の回転関節(85)に接続され、それを介して第4の部材(86)は、大腿部の屈曲/伸展を目的として第3の軸(95)に回転可能に支持され、

- 軸(93、94、95)は実質的に共通点(91)を通り、かつ

- 第1の軸(93)は第2の軸(94)と第1の角度(1)を形成し、第2の軸(94)は第3の軸(95)と第2の角度(2)を形成する、

前記装置(1000)。

【請求項2】

第1の軸(93)が、第1の要素(80a、80b)の主平面に対して実質的に垂直である、及び/又は、

第1の軸(93)が、共通点(91)を通る垂直軸に、ゼロではない値を有する第3の角度( )で回転する、及び/又は、

第1の軸(93)が、共通点(91)を通る水平軸に、ゼロではない値を有する第4の角度( )で回転することを特徴とする、請求項1に記載の装置。

【請求項3】

第1の角度(1)が25～45度の範囲、そして好ましくは35度の値を有する、及び/又は、

第2の角度(2)が60～80度の範囲、そして好ましくは70度の値を有することを特徴とする、請求項1～2のいずれか一項に記載の装置。

【請求項4】

第3の角度( )及び/又は第4の角度( )が10～30度の範囲、そして好ましくは20度の値を有することを特徴とする、請求項1～3のいずれか一項に記載の装置。

**【請求項 5】**

第1の角度( 1 )と第2の角度( 2 )との合計が85~120度の範囲であり、かつ第1の角度( 1 )が15~45度の範囲であることを特徴とする、請求項1~4のいずれか一項に記載の装置。

**【請求項 6】**

要素( 82、84、86 )のうちの少なくとも1つが、少なくとも2つの副要素( 82a、b、c )に分割され、かつ前記副要素( 82a、b、c )の隣接するものは、それぞれ軸( 94a、94b、94c )に互いに回転可能に接続され、前記軸は実質的に共通点( 91 )を通過することを特徴とする、請求項1~5のいずれか一項に記載の装置。

**【請求項 7】**

第5の要素( 90；9000 )がさらなる軸( 910 )に回転可能に取り付けられ、かつさらなる軸( 910 )と実質的に平行に走る表面( 904 )を有し、該表面( 904 )は、少なくとも軸( 910 )とは離れた側において、半径が異なる少なくとも2つの円形部分に相当する外形を有することを特徴とする、請求項1~6のいずれか一項に記載の装置。

**【請求項 8】**

前記円形部分に属する円は使用者の近傍にその中心があり、及び/又は使用者の正面の平面に平行であることを特徴とする、請求項7に記載の装置。

**【請求項 9】**

締結手段が備えられ、それは使用者が使用者の腰、胴体及び/又は大腿部で、要素( 80a、80b；82；84；86；90 )の少なくとも一つで、及び/又は背部プレートの一部へ好ましくは硬く連結されるように設計及び配置されることを特徴とする、請求項7~8のいずれか一項に記載の装置。

**【請求項 10】**

締結手段がストラップ、シェル( shell )及び/又はハーネスを含むことを特徴とする、請求項9に記載の装置。

**【請求項 11】**

締結手段の位置は調節手段により変更可能であることを特徴とする、請求項9~10のいずれか一項に記載の装置。

**【請求項 12】**

締結手段による力は調節手段により変更可能であることを特徴とする、請求項9~11のいずれか一項に記載の装置。

**【請求項 13】**

締結手段による力は調節手段及び制御ループにより測定及び影響されるできることを特徴とする、請求項12に記載の装置。

**【請求項 14】**

使用者に対する足表面( 904 )を動かすのに適するように手段が備えられること特徴とする、請求項1~13のいずれか一項に記載の装置。

**【請求項 15】**

締結手段は、力を緩められる又は動かされることが可能であり、従って開放の角度が変更可能であるように設計及び制御されることを特徴とする、請求項9~14のいずれか一項に記載の装置。