【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３部門第５区分
【発行日】平成18年11月24日(2006.11.24)

【公表番号】特表2002-526672(P2002-526672A)
【公表日】平成14年8月20日(2002.8.20)
【出願番号】特願2000-574326(P2000-574326)
【国際特許分類】
Ｄ０３Ｃ　3/20　(2006.01)
Ｄ０３Ｃ　1/14　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｄ０３Ｃ　3/20　Ｚ
Ｄ０３Ｃ　1/14　Ｆ

【手続補正書】
【提出日】平成18年9月14日(2006.9.14)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】特許請求の範囲
【補正方法】変更
【補正の内容】
【特許請求の範囲】
【請求項１】　織機において上側の杼口位置と下側の杼口位置との間で複数のたて糸（３２）を動かすための制御装置であって、複数の超音波周期モータ（１０）を含み、
前記複数の超音波周期モータ（１０）は、選択的に制御され得、それぞれ、前記複数のたて糸の１つもしくは一群に駆動可能に接続され、これにより、上側の杼口位置と下側の杼口位置との間で、前記１つもしくは前記一群のたて糸を動かし、
前記１つもしくは前記一群のたて糸は、硬く、かつ、細長いヘルドロッド（３０）に接続され、
それぞれのヘルドロッド（３０）は、前記複数の超音波周期モータ（１０）の１つもしくは一群によって駆動される
制御装置。
【請求項２】　請求項１に記載された制御装置であって、
前記超音波周期モータは、それぞれ、駆動出力部を含んでおり、前記駆動出力部は、周期的経路に沿って周期的に駆動される駆動指（１２）を含んでおり、
前記超音波周期モータ（１０）は、２０ｋＨｚと１４０ｋＨｚとの間の周波数で動作する
制御装置。
【請求項３】　請求項１または２に記載された制御装置であって、
前記１つもしくは前記一群の超音波周期モータ（１０）は、細長い前記ヘルドロッドに直接に接触し、これにより、前記ヘルドロッドを長手方向に動かす
制御装置。
【請求項４】　請求項３に記載された制御装置であって、
前記一群の超音波周期モータのうち、幾つかの超音波周期モータ（１０ａ）が前記ヘルドロッド（３０）の一方の側部に接触するように配置されており、残りの超音波周期モータ（１０ｂ）が前記ヘルドロッドの他方の側部に接触するように配置されている
制御装置。
【請求項５】　請求項１または２に記載された制御装置であって、
前記１つもしくは前記一群の超音波周期モータは、伝達手段（３９、４０）を介して間接的に前記ヘルドロッドを駆動する

制御装置。
【請求項６】　請求項５に記載された制御装置であって、
前記伝達手段は、駆動輪もしくは駆動ギヤ（４０）を含み、
前記駆動輪もしくは前記駆動ギヤは、前記ヘルドロッド（３０）に駆動可能に接触し、前記駆動輪もしくは前記駆動ギヤの回転により前記ヘルドロッド（３０）を長手方向に動かす
制御装置。
【請求項７】　請求項１乃至６の何れかに記載された制御装置であって、
それぞれのヘルドロッドは、ヘルドアイを有し、このヘルドアイによりたて糸に接続され得る
制御装置。
【請求項８】　請求項３に記載された制御装置であって、
前記超音波周期モータ（１０）のそれぞれに対して応答部材（４１）を有し、
前記モータのそれぞれが、前記ヘルドロッド（３０）の一方の側部に接触するように配置されており、前記応答部材（４１）が前記ヘルドロッドの他方の側部に接触するように配置されている
制御装置。
【請求項９】　請求項８に記載された制御装置であって、前記反応部材は、前記超音波周期モータの方向へ、弾性的に運動する制御装置。
【請求項１０】　請求項６に記載された制御装置であって、
前記伝達手段のそれぞれに対して応答部材（４１）を有し、前記伝達手段が前記ヘルドロッドの一方の側部に接触するように配置されており、前記応答部材が前記ヘルドロッドの他方の側部に接触するように配置されている
制御装置。
【請求項１１】　請求項１０に記載された制御装置であって、前記反応部材（４１）は、前記超音波周期モータの方向へ、弾性的に運動する制御装置。
【請求項１２】　請求項２に記載された制御装置であって、
前記周期的経路は短い段階に分かれ、それぞれのヘルドロッドは摩擦駆動によって前記超音波周期モータに接続されて、前記ヘルドロッドは段階的に変位することができ、累積距離が前記短い段階よりも長い、
制御装置。
【請求項１３】　請求項１乃至１２の何れかに記載された制御装置を含むジャカード機。
【請求項１４】　請求項１乃至１２の何れかに記載された制御装置を含む織機。