

【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 4 部門第 1 区分  
【発行日】平成28年9月15日(2016.9.15)

【公表番号】特表2015-531836(P2015-531836A)  
【公表日】平成27年11月5日(2015.11.5)  
【年通号数】公開・登録公報2015-068  
【出願番号】特願2015-528008(P2015-528008)  
【国際特許分類】

E 0 5 F 15/632 (2015.01)

【F I】

E 0 5 F 15/632

【手続補正書】

【提出日】平成28年7月28日(2016.7.28)

【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】

1 つ以上のスライド移動可能なクロージャスラブを有するドアまたは窓用の係止アセンブリであって、

( i ) ( a ) 第 1 のクロージャスラブに取付けられた係止ピンであって、前記係止ピンが前記第 1 のクロージャスラブから突出しないで、前記係止ピンが凹位置にあることができ、前記係止ピンが前記第 1 のクロージャスラブから突出して、前記係止ピンが係止位置にあることができる、前記係止ピンと、

( b ) コマンドおよび制御モジュールと通信可能に構成され、前記係止ピンを前記凹位置または前記係止位置に位置させるコマンドを受信する微小電気機械デバイスと、を備える係止機構と、

( i i ) 第 2 のクロージャスラブ上、または、前記ドアまたは窓の枠上の係合位置と、を備え、

前記係合位置は前記第1のクロージャスラブが前記第 2 のクロージャスラブまたは前記枠に対応するように位置するとき、前記係止ピンを係合するように構成され、前記係止ピンが前記係止位置にあり、

前記第 1 のクロージャスラブおよび / または前記第 2 のクロージャスラブを前記コマンドおよび制御モジュールからのコマンドに応答可能に電動化するモータにより、前記第 1 のクロージャスラブと前記第 2 のクロージャスラブまたは前記枠は、対応する位置に位置する係止アセンブリ。

【請求項 2】

前記係止機構は、前記係止機構の前記係止ピンを前記凹位置から前記係止位置に移動および戻す前進および後退アクチュエータを更に備える請求項 1 記載の係止アセンブリ。

【請求項 3】

前記係止機構は、ユーザが手動で前記係止ピンを解除できるように手動オーバーライドタブを更に備える請求項 1 記載の係止アセンブリ。

【請求項 4】

前記係止機構は、前記係止ピンが前記凹位置にあることを前記コマンドおよび制御モジュールに提供するように構成され、前記係止ピンが前記凹位置にないときに前記クロージャスラブが電動動作することを防止する請求項 1 記載の係止アセンブリ。

**【請求項 5】**

前記係合位置は、前記第 2 のクロージャスラブまたは前記枠から突出するストライクプレートとして備えられ、前記係止ピンと係合する上下方向に延びる楕円形チャンネルを有する請求項 1 記載の係止アセンブリ。

**【請求項 6】**

前記コマンドおよび制御モジュールは、前記第 1 のクロージャスラブおよび / または前記第 2 のクロージャスラブに位置して、前記係止アセンブリと通信する請求項 1 記載の係止アセンブリ。

**【請求項 7】**

前記コマンドおよび制御モジュールは、前記枠上に位置して、前記係止アセンブリと通信する請求項 1 記載の係止アセンブリ。

**【請求項 8】**

前記コマンドおよび制御モジュールは、前記係止アセンブリを係止または係止解除するリモートコントロールを有する請求項 1 記載の係止アセンブリ。

**【請求項 9】**

前記リモートコントロールは、ハンドヘルドデバイスのアプリケーションにより構成する請求項 8 記載の係止アセンブリ。

**【請求項 10】**

前記係止機構は、ハウジングに収容され、前記第 1 のクロージャスラブ上に取付けられる請求項 1 記載の係止アセンブリ。

**【請求項 11】**

前記コマンドおよび制御モジュールは、手のジェスチャにより作動する請求項 1 記載の係止アセンブリ。

**【請求項 12】**

1 つ以上のスライド移動可能なクロージャスラブを有するドアまたは窓用の係止アセンブリを制御する方法であって、

( i ) ( a ) 係止ピンであって、前記係止ピンが前記第 1 のクロージャスラブから突出しないで、前記係止ピンが凹位置にあることができ、前記係止ピンが前記第 1 のクロージャスラブから突出して、前記係止ピンが係止位置にあることができる、前記係止ピンと、

( b ) コマンドおよび制御モジュールと通信可能に構成され、前記係止ピンを前記凹位置または前記係止位置に位置させるコマンドを受信する微小電気機械デバイスと、を備える係止機構を第 1 のクロージャスラブに取付け、

( i i ) 第 2 のクロージャスラブ上、または、前記ドアまたは窓の枠上の係合位置を用意し、前記係合位置は前記第 1 のクロージャスラブが前記第 2 のクロージャスラブまたは前記枠に対応するように位置するとき、前記係止ピンを係合するように構成され、前記係止ピンが前記係止位置にあり、

前記第 1 のクロージャスラブおよび / または前記第 2 のクロージャスラブを前記コマンドおよび制御モジュールからのコマンドに応答可能に電動化するモータにより、前記第 1 のクロージャスラブと前記第 2 のクロージャスラブまたは前記枠に対応する位置に位置させることを備える方法。

**【請求項 13】**

前記係止機構は、前記係止機構の前記係止ピンを前記凹位置から前記係止位置に移動および戻す前進および後退アクチュエータを更に備える請求項 12 記載の方法。

**【請求項 14】**

前記係止機構は、ユーザが手動で前記係止ピンを解除できるように手動オーバーライドタブを更に備える請求項 12 記載の方法。

**【請求項 15】**

前記係止機構は、前記係止ピンが前記凹位置にあることを前記コマンドおよび制御モジュールに提供するように構成され、前記係止ピンが前記凹位置にないときに前記クロージャスラブが電動動作することを防止する請求項 12 記載の方法。

**【請求項 16】**

前記係合位置は、前記第2のクロージャスラブまたは前記枠から突出するストライクプレートとして備えられ、前記係止ピンと係合する上下方向に延びる楕円形チャンネルを有する請求項12記載の方法。

**【請求項 17】**

前記コマンドおよび制御モジュールは、前記第1のクロージャスラブおよび/または前記第2のクロージャスラブに位置して、前記係止アセンブリと通信する請求項12記載の方法。

**【請求項 18】**

前記コマンドおよび制御モジュールは、前記枠上に位置して、前記係止アセンブリと通信する請求項12記載の方法。

**【請求項 19】**

前記コマンドおよび制御モジュールは、前記係止アセンブリに係止または係止解除するリモートコントロールを有する請求項12記載の方法。

**【請求項 20】**

前記コマンドおよび制御モジュールは、手のジェスチャにより作動する請求項12記載の方法。