

發明專利說明書



(本說明書格式、順序及粗體字，請勿任意更動，※記號部分請勿填寫)

※ 申請案號： 97112629

※ 申請日期： 97.4.8

※IPC 分類： B62B 7/04 (2006.01)

一、發明名稱：(中文/英文)

嬰兒車(二)

STROLLER

二、申請人：(共 1 人)

姓名或名稱：(中文/英文)

康貝股份有限公司 / COMBI CORPORATION

代表人：(中文/英文)

松浦弘昌 / MATSUURA, HIROMASA

住居所或營業所地址：(中文/英文)

日本國東京都台東區元淺草 2 丁目 6 番 7 號

6-7, MOTO-ASAKUSA 2-CHOME, TAITO-KU, TOKYO-TO, JAPAN

國 籍：(中文/英文)

日本 / JAPAN

三、發明人：(共 1 人)

姓 名：(中文/英文)

舟倉健二 / FUNAKURA, KENJI

國 籍：(中文/英文)

日本 / JAPAN

四、聲明事項：

☐ 主張專利法第二十二條第二項 ☐ 第一款或 ☐ 第二款規定之事實，其事實發生日期為：。

☒ 申請前已向下列國家（地區）申請專利：

【格式請依：受理國家（地區）、申請日、申請案號 順序註記】

☒ 有主張專利法第二十七條第一項國際優先權：

1. 日本、 2007/04/09、 2007-101738

☐ 無主張專利法第二十七條第一項國際優先權：

☐ 主張專利法第二十九條第一項國內優先權：

【格式請依：申請日、申請案號 順序註記】

☐ 主張專利法第三十條生物材料：

☐ 須寄存生物材料者：

國內生物材料 【格式請依：寄存機構、日期、號碼 順序註記】

國外生物材料 【格式請依：寄存國家、機構、日期、號碼 順序註記】

☐ 不須寄存生物材料者：

所屬技術領域中具有通常知識者易於獲得時，不須寄存。

九、發明說明：

【發明所屬之技術領域】

技術領域

本發明係有關於一種把手可在前傾位置及後傾位置之間搖動的嬰兒車，特別是有關於一種設置於前腳或後腳之車輪會依把手位置自動切換相對於嬰兒車前後方向之可旋動狀態或不可旋動狀態的嬰兒車。

【先前技術】

背景技術

10 已知有一種讓嬰幼兒乘坐並可使嬰幼兒朝向行進方向之前方的嬰兒車，近來更有一種嬰兒車亦相當普及，係具有可在由側面觀之較垂線更朝前方傾斜之第1位置(面對面推送位置)，以及較垂線更朝後方傾斜之第2位置(背面推送位置)之間搖動之把手者。在前述嬰兒車中，若把手位於第
15 2位置，操作者(照顧者)可由嬰幼兒之背面側握持把手並使嬰幼兒朝向行進方向之前方來推送嬰兒車；另一方面，若把手位於第1位置，操作者可由面對著嬰幼兒之前腳側位置握持把手，使後腳側成為行進方向之前方來推送嬰兒車。

然而，若考慮到嬰兒車之操作性，最好是安裝於行進
20 方向前側之腳上的車輪可相對前後方向旋動，且安裝於行進方向後側之腳上的車輪不可相對前後方向旋動。再者，日本專利公開公報特開2002-284015號揭示了一種設置於前腳及後腳之車輪會依把手位置自動切換相對於前後方向之可旋動狀態或不可旋動狀態的嬰兒車。

在日本專利公開公報特開2002-284015號所揭示之嬰兒車中，設置成滑動構件(固鎖切換構件)可朝前腳滑動，且該滑動構件藉朝第1位置(面對面推送位置)搖動之把手按壓而滑動，藉此將車輪切換成可旋動狀態或是不可旋動狀態。

- 5 但是，一般而言，考慮到乘坐舒適、操作性等，前腳之傾斜角度、把手搖動範圍等會設定成相關於嬰兒車其他構造，如此一來，把手之搖動中心則不會配置於設有滑動構件之前腳附近，即，滑動構件會配置於離把手搖動中心稍遠之位置上，因此，例如在把手搖動時當中的空回間隙
- 10 大時，有時會無法藉把手來穩定且確實地進行滑動構件之操作。

【發明內容】

發明揭示

- 本發明之目的係提供一種考慮到前述各點而發明，可
- 15 更穩定且確實地進行依把手位置切換車輪狀態之操作的嬰兒車。

- 本發明之嬰兒車包含有：框體部，具有前腳及後腳；把手，係連結於前述框體部且可搖動者；腳輪機構，係設置於前述前腳及前述後腳之至少一者，且具有車輪、將前
- 20 述車輪固持成可旋轉且可旋動之車輪固持件、及可在限制前述車輪旋動之上鎖位置與使前述車輪可旋動之解鎖位置之間移動的固鎖裝置；轉換機構，係具有設於前述把手之切換構件者，且該切換構件可隨著前述把手之搖動以前述把手之搖動中心作為中心來運作；及傳動裝置，係設於前

述轉換機構及前述腳輪機構之間，將前述轉換機構之動作傳送至前述固鎖裝置，使前述固鎖裝置由前述解鎖位置移動至前述上鎖位置，或是由前述上鎖位置移動至前述解鎖位置。

- 5 在本發明之嬰兒車中，前述切換構件係設置於前述把手之前述搖動中心上，且可隨著前述把手之搖動以前述把手之搖動中心為中心來旋動。抑或是，在本發明之嬰兒車中，前述切換構件係配置於前述把手之前述搖動中心附近，且可隨著前述把手之搖動以前述把手之搖動中心為中心來移動。
- 10

又，在本發明之嬰兒車中，前述轉換機構更具有設於前述後腳且可相對於前述後腳滑動之滑動構件，前述切換構件包含有當隨著前述把手之搖動來運作時，抵接於前述滑動構件且使前述滑動構件沿著前述後腳滑動之抵接面。

- 15 在前述嬰兒車中，把手之搖動中心最好是配置於後腳的附近。再者，在前述嬰兒車中，前述傳動裝置具有金屬線，且該金屬線係兩端分別安裝於前述轉換機構之前述滑動構件以及前述腳輪機構之前述固鎖裝置者，此時，亦可構成在前述前腳下端設有前腳用之前述腳輪機構，且前述金屬線通過前述框體部之前述後腳內並延伸至該後腳上端，更由前述前腳上端通過前述前腳內並延伸至前述前腳用腳輪機構。
- 20

又，在本發明之嬰兒車中，前述傳動裝置亦可具有金屬線，且該金屬線係兩端分別安裝於前述轉換機構之前述

切換構件以及前述腳輪機構之前述固鎖裝置者。

再者，在本發明之嬰兒車中，前述切換構件亦可設置於前述把手之前述搖動中心上，且可隨著前述把手之搖動以前述把手之搖動中心為中心來旋動之板狀構件。前述傳
5 動裝置亦可具有金屬線，且該金屬線係兩端分別安裝於前述轉換機構之前述切換構件以及前述腳輪機構之前述固鎖裝置者。前述把手之搖動中心配置於後腳附近，且前述傳動裝置被前述後腳固持且延伸至前述轉換機構之前述切換構件。

10 然而，在本發明之嬰兒車中，前述傳動裝置亦可更具有被固持於前述框體部之管狀構件。前述金屬線亦可插入貫通前述管狀構件內且可相對於前述管狀構件滑動。

又，在本發明之嬰兒車中，前述傳動裝置亦可構造成被固持於前述框體部之前腳外面上或是後腳外面上。抑或
15 是，在本發明之嬰兒車中，前述金屬線亦可延伸通過前述框體部之前腳內或是後腳內。

再者，在本發明之嬰兒車中，亦可在前述前腳下端設有前腳用之前述腳輪機構，並在前述後腳下端設有後腳用之前述腳輪機構；亦可在前述前腳用腳輪機構與前述轉換
20 機構之間設有第1之前述傳動裝置，並在前述後腳用腳輪機構與前述轉換機構之間設有第2之前述傳動裝置。在前述嬰兒車中，亦可構造成前述把手搖動至嬰兒車後方時，前述前腳用腳輪機構的前述車輪為可旋動，且前述後腳用腳輪機構的前述車輪之旋動受到限制；亦可構造成前述把手搖

動至嬰兒車前方時，前述前腳用腳輪機構的前述車輪之旋動受到限制，且前述後腳用腳輪機構的前述車輪為可旋動。

藉由本發明之嬰兒車，可更穩定且確實地進行依把手位置切換車輪狀態之操作。

5 圖式簡單說明

第1圖係用以說明本發明一實施形態之嬰兒車的整體構造立體圖。

第2圖係顯示嬰兒車把手配置於第2位置(背面推送位置)狀態之側視圖。

10 第3圖係顯示嬰兒車把手配置於第1位置(面對面推送位置)狀態之側視圖。

第4圖係顯示前腳用腳輪機構之側視圖。

第5圖係顯示第4圖中之前腳用腳輪機構的縱截面圖，並顯示固鎖裝置配置於解鎖裝置之狀態。

15 第6圖係對應第5圖之截面圖，並顯示固鎖裝置配置於上鎖位置之狀態。

第7圖係沿第6圖VII—VII線之剖面圖。

第8圖係顯示後腳用腳輪機構之側視圖。

第9圖係顯示第8圖中之後腳用腳輪機構的縱截面圖，
20 並顯示固鎖裝置配置於上鎖位置之狀態。

第10圖係用以說明轉換機構之圖式，並在把手配置於第1位置(面對面推送位置)之狀態下，顯示轉換機構周圍之部分截面圖。

第11圖係用以說明轉換機構之圖式，並在把手配置於

第2位置(背面推送位置)之狀態下，顯示轉換機構周圍之部分截面圖。

第12圖係顯示轉換機構變化例之示意圖。

【實施方式】

5 用以實施發明之形態

以下，參照圖式說明本發明之一實施形態。

第1圖至第11圖係用以說明本發明嬰兒車之一實施形態的圖式，其中，第1圖至第3圖顯示嬰兒車整體構造。如第1圖至第3圖所示，本實施形態之嬰兒車10包含有具有前腳22及後腳24之框體部20，以及可搖動地連結於框體部20之把手50。又，框體部20之前腳22下端設置有附有前輪61之前腳用腳輪機構60，且框體部20之後腳24下端設置有附有後輪81之後腳用腳輪機構80。

在本實施形態中，嬰兒車10係構造成可摺疊以廣泛普及(例如，日本專利公開公報特開2006-117012號)。又，本實施形態之嬰兒車10中，藉由相對於框體部20使把手50搖動，操作者(照顧者)可自嬰幼兒背面方向握持把手50來操縱嬰兒車10，使嬰幼兒朝向行進方向之前方來推送嬰兒車10，抑或是，操作者可自面對嬰幼兒之前腳方向位置握持把手50來操縱嬰兒車10，使嬰兒車10之後腳方向作為行進方向之前方來推送嬰兒車10兩種方式皆可。

此外，在本說明書中，相對於嬰兒車之「前」、「後」、「上」、「下」、「前後方向」及「上下方向」之用語無特別指示時，係指以乘坐於呈展開狀態嬰兒車之嬰幼兒10為基

準之「前」、「後」、「上」、「下」、「前後方向」及「上下方向」。更詳而言之，嬰兒車10之「前後方向」係連結第1圖之紙面左下及右上之方向，且相當於第2圖及第3圖之紙面左右方向。再者，若無特別指示，「前」係指乘坐嬰兒車之
5 嬰幼兒面對之方向，嬰兒車10之前側即第1圖之紙面左下側以及第2圖及第3圖之紙面左側。另一方面，嬰兒車10之「上下方向」係與前後方向垂直相交，同時，與接地面垂直相交之方向。因而，當接地面為水平面時，「上下方向」係指垂直方向。又，「橫方向」為寬度方向，係與「前後方向」
10 及「上下方向」任一者皆垂直相交之方向

首先，就作為嬰兒車整體構造之框體部20及把手50作說明。如第1圖所示，整體而言，本實施形態之嬰兒車10係以沿前後方向之橫方向中心面為中心呈大致對稱之構造。如第1圖至第3圖所示，本實施形態之框體部20包含有分別
15 配置於左右之一對前腳22，分別配置於左右之一對後腳24，分別配置於左右之一對扶手28，以及分別配置於左右之一對連結杆26。

前腳22、後腳24及連結杆26可由如鋁合金製管等筒狀構件形成，且，扶手28可由如樹脂等形成。前腳22之上方
20 端部可旋動(可搖動)地連結於配置在對應側(左側或右側)之扶手28的前方部分。同樣地，後腳24之上方端部可旋動(可搖動)地連結於配置在對應側(左側或右側)之扶手28之前方部分。再者，連結杆26之上方部分可旋動(可搖動)地連結於配置在對應側(左側或右側)之扶手28的後方部分。

再者，框體部20更包含有連結左前腳22與左連結桿26之左側邊連結構件32，以及連結右前腳22與右連結桿26之右側邊連結構件32。各側邊連結構件32中，其前方部份可旋動地連結於前腳22之中間部分，其後方部份可旋動地連結連結桿26之下方部份，該側邊連結構件32可由如鋁合金製板材等形成。又，框體部20又包含有連結左後腳24與左連結桿26之左托架34，以及連結右後腳24與右連結桿26之右托架34。各托架34其中一部分可旋動地(可搖動)連結後腳24之中間部分，其他部分則可旋動地連結連結桿26之下方部份。

再者，本實施形態之嬰兒車10包含有連結一對前腳22之間的前側上部連結支架36及腳踏板38，以及連結一對後腳24之間的後側上部連結支架40，以作為往橫方向延伸之構成要件。又，在一對扶手28之間設置有可彎曲之保護構件42。

把手50相對於前述構造形成之框體部20可搖動地連結，如第1圖所示，在本實施形態中，把手50包含有呈互相大致平行地延伸之略直線狀一對直線部51a，以及連結一對直線部51a之間的中間部51b，整體呈大致U字形之形狀，且該把手50可旋動(可搖動)地連結於對應U字形兩端部方向之托架34。又，相對於把手50之托架34的旋動軸線(搖動中心)會與托架34和連結桿26之旋動軸線，以及連結桿26和側邊連結構件32之旋動軸線一致。如第2圖及第3圖所示，藉由前述構造，把手50會相對於框體部20搖動，且把手50之

直線部51a會沿著扶手28移動至扶手28側邊。

把手50中，可移動至扶手28側邊之一對直線部51a上分別設有卡合構件55，且各個卡合構件55可沿著直線部51a並相對直線部51a滑動，該把手50更在中間部51b設有遠距操作使卡合構件55滑動之遠距操作裝置53。另一方面，如第2圖及第3圖所示，各扶手28上設置有與滑動構件55卡合並限制把手50轉動之一對卡合構件(卡合突起，於第1圖中省略)30a及30b。又，藉由操作遠距操作裝置53使滑動構件55滑動至上方，可解除滑動構件55及卡合構件30a、30b之卡合狀態。

如第3圖所示，設置於前方之卡合突起30a與卡合構件55相互卡合以形成卡止狀態，藉此把手50會固定於第1位置(面對面推送位置)P1。當把手50固定於第1位置P1時，把手50會沿著由側面觀看之垂直相交之軸，呈現由轉動軸線(搖動中心)上之顛倒位置(第3圖中一條鏈線之位置)朝嬰兒車10前方傾斜之狀態(傾斜於前腳方向之狀態)，且該把手50會延伸成與後腳24大致平行。如此一來，操作者可由面對嬰幼兒之嬰兒車10前腳側位置來握持把手50，來推送嬰兒車10，此時，嬰兒車10之後腳側會成為行進方向之前方。

另一方面，如第2圖所示，設置於後方之卡合突起30b與卡合構件55相互卡合以形成卡止狀態，藉此把手50會固定於第2位置(背面推送位置)P2。當把手50固定於第2位置P2時，把手50會沿著由側面觀看之垂直相交之軸，呈現由轉動軸線(搖動中心)上之顛倒位置(第2圖中一條鏈線之位

置)朝嬰兒車10後方傾斜之狀態(傾斜至後腳方向之狀態)，且該把手50會延伸成與連結杆26大致平行。如此一來，操作者可由位於嬰幼兒背面之嬰兒車10後腳側位置來握持把手50，將嬰幼兒朝向行進方向前方來推送嬰兒車10，此時，

5 嬰兒車10之前腳側會成為行進方向之前方。

又，具有前述整體構造之嬰兒車10，可藉由相互轉動各構成構件來摺疊該嬰兒車10。具體而言，先將配置於第2位置P2之把手50拉起至後上方，接著，藉由壓下至下方，托架34會相對於後腳24於第2圖中朝順時針方向旋轉，伴隨

10 該操作，扶手28及側邊連結構件32會相對於連結杆26於第2圖中朝順時針方向旋轉。藉由前述操作方法，由側面觀之把手50和前腳22配置成大致平行，且可使把手50之配置位置下降。如前述般，可摺疊嬰兒車10，且可使沿著嬰兒車前後方向及上下方向之尺寸小型化。另一方面，要使嬰兒

15 車10由摺疊狀態變為展開狀態，只要反向進行前述摺疊操作順序即可。

接著，主要參照第4圖至第7圖，說明前腳用腳輪機構60。如前述般，一對前腳22之下端分別設置有前腳用腳輪機構60，且該二個前腳用腳輪機構60相互呈相同構造。如

20 第4圖至第6圖所示，腳輪機構60包含有前輪(車輪)61，將前輪61固持成可旋轉且可相對於嬰兒車10前後方向旋轉之車輪固持件62，及設置於車輪固持件62上並可在限制車輪61旋轉之上鎖位置P11與使車輪61可旋轉之解鎖位置P12之間移動的固鎖裝置75。如第5圖及第6圖所示，車輪固持件62

包含有固定於前腳22之基部63，經由銷子63a固定於基部63之軸桿66，以及連結於軸桿66之固持部67。

固持部67包含有經由軸承70連結於軸桿66之第1構件68，經由銷子72a連接於第1構件68之第2構件72。軸桿66會
5 延伸成與呈展開狀態之嬰兒車10的接地面大致垂直相交。
又，第1構件68以軸桿66之長邊方向軸線為中心，可經由軸承70相對於軸桿66旋轉；第2構件72固持旋轉軸73，且前輪61分別固持該旋轉軸73之兩端部，即，第2構件72被配置於其兩側之車輪61固持成可旋轉之狀態。再者，藉由第1構件
10 68相對於軸桿66旋轉，車輪61可相對於嬰兒車10之前後方向旋動。第4圖至第6圖中省略了前輪61之其中一邊。

再者，旋轉軸73係在沿著嬰兒車10之前後方向且離軸桿66之軸線稍遠的位置上朝橫方向延伸，故當推送嬰兒車10時，前輪61相對於嬰兒車10前後方向旋動而使軸桿66之
15 軸線配置於較旋轉軸73更接近行進方向之前方。在此，第5圖係顯示以前腳方向做為行進方向前方來推送嬰兒車10時之腳輪機構60，且第6圖係顯示以後腳方向做為行進方向前方來推送嬰兒車10時之腳輪機構60。

又，如第4圖至第6圖所示，在第1構件68及第2構件72
20 之間設有如橡膠等構成之彈性體71，且該彈性體71係用以吸收嬰兒車10在運行時會遇到的路面不平，改善嬰兒車10之穩定性及舒適性。再者，在第2構件72設有可經由銷子74a搖動之制動構件74，且該制動構件74相對於第2構件72搖動，並接觸車輪61使車輪61之旋轉停止，即，制動構件74

係作為嬰兒車10之煞車功能。

如第5圖及第6圖所示，在基部63上設有作為固鎖裝置功能之固鎖構件75，該固鎖構件75經由銷子76，其中一邊之端部75a連結於基部63，如第5圖及第6圖所示，該固鎖構件75設置成以銷子76為中心可相對於基部63搖動，且會在與固持部67卡合之上鎖位置P11，以及未與固持部67卡合之解鎖位置P12之間移動。又，如後詳述般，固鎖構件75會經由第1傳動裝置120連接轉換機構100之滑動構件110，且該第1傳動裝置120經過呈筒狀之前腳22外面上以及呈筒狀之後腳24外面上，延伸至轉換機構100(請參照第10圖及第11圖)。如後述般，固鎖構件75在上鎖位置P11及解鎖位置P12之切換係利用轉換機構100經由該第1傳動裝置120來操作。

如第6圖及第7圖所明示，第1構件68與固鎖構件75卡合之部份呈大致圓筒狀。再者，如第7圖所示，圓筒狀外周面69a之一部分形成有用以嵌入固鎖構件75之凹部69b。前述固鎖構件75之上鎖位置P11意指固鎖構件75進入該凹部69b且用以限制第1構件68相對於軸桿66旋轉之位置。

在前述構造中，若固鎖構件75配置於上鎖位置P11，會限制前輪61相對於嬰兒車10之前後方向的旋動運動。以下我們將如前述般車輪旋動運動受限之狀態僅統稱為上鎖狀態。又，如第6圖所示，當固鎖構件75嵌入第1構件68之凹部69b內時，會配置成旋轉軸73朝橫方向延伸，車輪61沿著嬰兒車10之前後方向，且軸桿66之軸線配置於較旋轉軸73更靠近嬰兒車10之後腳側。另一方面，當固鎖構件75配置

於解鎖位置P12時，第1構件68可相對於軸桿66旋轉，並解除相對於車輪61前後方向之旋動運動的限制。

又，固鎖構件75會藉由扭力彈簧(未圖示)賦予之勢能由解鎖位置P12朝上鎖位置P11移動，因此，若第1傳動裝置120
5 鬆弛，固鎖構件75會呈抵接於圓筒狀外周面69a之狀態或是呈進入凹部69b內之狀態。

接著，主要參照第8圖及第9圖，說明一對後腳24之下端分別設置之後腳用腳輪機構80，且該二個後腳用腳輪機構80相互呈相同構造，又，後腳用腳輪機構80與前腳用腳
10 輪機構60呈大致相同構造。再者，如第8圖及第9圖所示，腳輪機構60包含有後輪(車輪)81，將後輪81固持成可旋轉且可相對於前後方向旋動之車輪固持件82，及設置於車輪固持件82上並可在限制車輪81旋動之上鎖位置P21與使車輪81可旋動之解鎖位置P22之間移動的固鎖裝置95。如第9圖
15 所示，車輪固持件82包含有固定於後腳24之基部83，經由銷子83a固定於基部83之軸桿86，以及連結於軸桿86之固持部87。

如第9圖所示，固持部87包含有經由軸承90連結於軸桿86之第1構件88，經由銷子92a連接於第1構件88之第2構件
20 92。軸桿86會延伸成與呈展開狀態之嬰兒車10的接地面大致垂直相交。又，第2構件92經由旋轉軸93將一對車輪81固持成可旋轉。又，藉由第1構件88相對於軸桿86旋轉，車輪81可相對於嬰兒車10之前後方向旋動。第8圖及第9圖中省略了後輪81之其中一邊。

再者，旋轉軸93係在沿著嬰兒車10之前後方向且離軸桿86之軸線稍遠的位置上朝橫方向延伸，故車輪81會隨著嬰兒車10之行進方向的改變，而更易於相對於前後方向旋轉。又，如第8圖及第9圖所示，在第1構件88及第2構件92之間設有如橡膠等構成之彈性體91，且在第2構件92設有可經由銷子94a搖動之制動構件94。

如第9圖所示，在基部83上設有作為固鎖裝置功能之固鎖構件95，該固鎖構件95經由銷子96，其中一邊之端部95a連結於基部83。固鎖構件95設置成以銷子96為中心可相對於基部83搖動，如第9圖所示，會在與固持部87卡合之上鎖位置P21，以及未與固持部87卡合之解鎖位置P22之間移動。又，如後詳述般，固鎖構件95會經由第2傳動裝置130與轉換機構100之滑動構件110連接，該第2傳動裝置130經過呈筒狀之後腳24外面上，延伸至轉換機構100(請參照第10圖及第11圖)。如後述般，固鎖構件95在上鎖位置P21及解鎖位置P22之切換係利用轉換機構100經由該第2傳動裝置130來操作。

與前腳用腳輪機構60相同，第1構件88與固鎖構件95卡合之部份呈大致圓筒狀，且圓筒狀外周面89a之一部分形成有用以嵌入固鎖構件95之凹部89b。前述固鎖構件95之上鎖位置P21意指固鎖構件95進入該凹部89b且用以限制第1構件88相對於軸桿86旋轉之位置。又，如第9圖所示，當固鎖構件95嵌入第1構件88之凹部89b內時，會配置成旋轉軸93朝橫方向延伸，後輪81沿著嬰兒車10之前後方向，且軸

桿86之軸線配置於較旋轉軸93更靠近嬰兒車10之前腳側。

又，固鎖構件95會藉由扭力彈簧(未圖示)賦予之勢能由解鎖位置P22朝上鎖位置P21移動，因此，若第2傳動裝置130呈鬆弛狀態，固鎖構件95會呈抵接於圓筒狀外周面89a之狀態或是呈進入凹部89b內之狀態。

接著，就轉換機構100進行說明。在本實施形態之嬰兒車10左右側分別配置有一對轉換機構100，該一對轉換機構100分別與對應側(右側或左側)之腳輪機構60、80以及把手50之直線部51a有所關聯，且兩個轉換機構具有相同構造。

如第2圖、第3圖及第10圖所示，轉換機構100包含有配置於把手50之切換構件105，以及設置於後腳24且可相對於後腳24滑動之滑動構件110。又，在第1圖省略切換構件105。

切換構件105會隨著把手50之動作以把手50之搖動中心(搖動軸線)L1為中心來運作(移動、旋轉等)。在本實施形態中，切換構件105設置於把手50之搖動中心L1上，因此，切換構件105會隨著把手50之搖動，以把手50之搖動中心L1為中心來旋動。如第10圖及第11圖所示，若由側面觀之，即，若沿著其旋動軸線L1之方向來觀察，切換構件105包含有呈橢圓狀輪廓之凸輪面(抵接面)105a，並具有凸輪之功能。

另一方面，滑動構件110具有配置成用以插入貫通後腳24之筒狀部110a，以及由筒狀部110a延伸出來並與切換構件105接觸之接觸部110b。如第10圖所示，筒狀部110a會藉由1根軸桿111插入貫通，且該軸桿會貫穿連通111形成於後

腳24之一對細長孔24a，且該細長孔24a會沿著後腳24之長邊方向延伸，藉由前述構造，滑動構件110會固持於後腳24上並可滑動。又，如第3圖及第10圖所示，當位於第2位置之把手50(請參照第2圖及第11圖)搖動至第1位置時，切換構件105會藉由凸輪面105a朝上方按壓接觸部110b，且滑動構件110會沿著後腳24朝扶手方向滑動。另一方面，如第2圖及第11圖所示，當位於第1位置之把手50(請參照第3圖及第10圖)搖動至第2位置時，凸輪面105a會朝遠離接觸部110b之方向移動，且滑動構件110會朝腳輪機構80之方向滑動。

又，由第1圖至第3圖可知把手50之搖動中心L1位於後腳附近，因此，滑動構件110可配置於把手50之搖動中心L1附近，不需讓接觸部110b由筒狀部110a大幅度地突出，藉此，滑動構件110之接觸部110b會藉由切換構件105之凸輪面105a，朝向相對於後腳24之長邊方向且角度不過大的方向按壓，因此，可藉由切換構件105使滑動構件110平滑地沿著後腳24滑動。

如第10圖及第11圖所示，後腳24係呈筒狀，且在後腳24內具有連結件112，固定件116，以及用以連接連結件112及固定件116之彈簧114。連結件112連結至插入貫通於筒狀部110a之軸桿111，且可與滑動構件110一起沿著後腳24移動。另一方面，固定件116則固定於後腳24。又，彈簧114用以將連結件112朝固定於後腳24內部之固定件116拉近，換言之，滑動構件110會藉由彈簧114賦予沿著後腳24且由

扶手方向朝向腳輪機構方向之勢能。

接著，就傳動裝置120、130進行說明。如前述般，兩個第1傳動裝置120係分別設置於左側及右側之前腳用腳輪機構60及轉換機構100之間，且該兩個第1傳動裝置120呈相同構造。又，兩個第2傳動裝置130係分別設置於左側及右側之後腳用腳輪機構80及轉換機構100之間，且該兩個第2傳動裝置130呈相同構造。再者，各個傳動裝置120、130係將滑動構件110之移動動作傳送至固鎖裝置75、95，使固鎖裝置75、95由解鎖位置P12、P22移動至上鎖位置P11、P21，並且由上鎖位置P11、P21移動至解鎖位置P12、P22。在本實施形態中，第1傳動裝置120及第2傳動裝置雖然配置位置有別，但具有相同構造。

第1傳動裝置120包含有導線122，且該導線122兩端分別安裝於轉換機構100之滑動構件110以及前腳用腳輪機構60之固鎖裝置75，以及用以讓導線122插入貫通於其內部之管狀構件124。如第5圖、第6圖、第10圖及第11圖所示，管狀構件124之兩端相對於後腳24以及前腳用腳輪60之基部63來固定，且該管狀構件124通過前腳22外面上並延伸至扶手28，更通過後腳24外面上並由後腳24上端延伸至轉換機構100。再者，管狀構件124在前腳用腳輪機構60及轉換機構100之間被適當地固持且固定於框體部20。導線122在管狀構件124內呈可滑動狀態，即，導線122可相對於管狀構件124朝轉換機構方向作相對移動，以及朝前腳用腳輪機構方向作相對移動。

與第1傳動裝置120相同，第2傳動裝置130包含有導線132，且導線132兩端分別安裝於轉換機構100之滑動構件110以及後腳用腳輪機構80之固鎖裝置95的導線132，以及用以讓導線132插入貫通於其內部之管狀構件134。如第9圖至第11圖所示，管狀構件134之兩端相對於後腳24以及後腳用腳輪80之基部83來固定，且該管狀構件134通過後腳24外面上並延伸至後腳用腳輪機構80。再者，管狀構件134在後腳用腳輪機構80及轉換機構100之間被適當地固持且固定於框體部20。導線132在管狀構件134內呈可滑動狀態，即，導線132可相對於管狀構件134朝轉換機構方向作相對移動，以及朝後腳用腳輪機構方向作相對移動。

藉由前述構造，當轉換機構100之滑動構件110沿著後腳24滑動至扶手方向(上側)時(第10圖所呈狀態)，第1傳動裝置120之導線122會由管狀構件124之轉換機構方向端部壓入至管狀構件124內部，以及由管狀構件124之前腳用腳輪機構方向端部壓出至管狀構件外部，結果，連結於導線122之腳輪機構方向端部之固鎖構件75會由解鎖位置P12移動至上鎖位置P11。同樣地，第2傳動裝置130之導線132會由管狀構件134之轉換機構方向端部拉出至管狀構件外部，以及由管狀構件134之後腳用腳輪機構方向端部拉入至管狀構件內部，結果，連結於導線132之腳輪機構方向端部之固鎖構件95會由上鎖位置P21移動至解鎖位置P22。

另一方面，當轉換機構100之滑動構件110藉由彈簧114賦予之勢能沿著後腳24滑動至腳輪機構方向(下側)時(第11

圖所呈狀態)，第1傳動裝置120之導線122會由管狀構件124之轉換機構方向端部拉出至管狀構件外部，以及由管狀構件124之前腳用腳輪機構方向端部拉入至管狀構件內部，結果，連結於導線122之腳輪機構方向端部之固鎖構件75會由上鎖位置P11移動至解鎖位置P12。同樣地，第2傳動裝置130之導線132會由管狀構件124之轉換機構方向端部壓入至管狀構件134內部，以及由管狀構件134之後腳用腳輪機構方向端部壓出至管狀構件內部，結果，連結於導線132之腳輪機構方向端部之固鎖構件95會由解鎖位置P22移動至上鎖位置P21。

又，藉由轉換機構100之彈簧114用以按壓滑動構件110之力，會大於腳輪機構所設置之扭力彈簧(未圖示)用來賦予勢能於各固鎖構件75、95而將導線122、132拉出至腳輪機構方向之力，因此，若未利用切換構件105將轉換機構100之滑動構件110按壓至扶手方向時，滑動構件110會位於後腳用腳輪機構方向(下側)，且各導線122、132會呈拉伸狀態。

接著，就搖動前述構造形成之嬰兒車的把手50時之作用加以說明。

如前述般，藉由把手50之卡合構件55與設置於扶手28之前方側的卡合突起30a兩者卡合，把手50可固定於傾斜至前腳方向之第1位置P1(請參照第3圖)，此時，照顧者可由嬰兒車10之前腳方向來握持配置於第1位置P1之把手50，且使嬰兒車10後腳方向作為行進方向前方來推送嬰兒車10。又，藉由把手50之卡合構件55與設置於扶手28之後方側的

卡合突起30b兩者卡合，把手50可固定於傾斜至後腳方向之第2位置P2(請參照第2圖)，此時，照顧者可由嬰兒車10之後腳方向來握持配置於第2位置P2之把手50，且使嬰兒車10前腳方向作為行進方向前方來推送嬰兒車10。再者，即使

5 朝任一方向推送嬰兒車10，配置於行進方向前方之車輪會相對於前後方向旋動，且會限制配置於行進方向後方之車輪相對於前後方向旋動，就操縱性及行進穩定性之觀點來說相當適用。又，在前述嬰兒車中，可自動依把手50位置穩定且確實地將前腳用腳輪60及後腳用腳輪80之車輪切換成

10 可旋動狀態及不可旋動狀態。

首先，就把手50由第2位置P2朝第1位置P1搖動之狀況詳細說明。轉換機構100之切換構件105會以把手50之搖動中心(搖動軸線)L1為旋動軸線，並隨著把手50之搖動由第11圖之位置旋動至第10圖之位置。再者，當把手50由第2位置P2搖動至第1位置P1時，切換構件105之凸輪面105a會按

15 壓滑動構件110之接觸部110b，且滑動構件110會沿著後腳24滑動至扶手方向(上側)，此時，由於切換構件105會配置於後腳24附近，故切換構件105會沿著大致與後腳24之長邊方向平行之方向來按壓滑動構件110，結果，可藉由把手50

20 之搖動極為平滑地來移動滑動構件110。

當滑動構件110沿著後腳24移動至扶手方向時，如前述般，後腳用腳輪機構80之固鎖構件95會由上鎖位置P21移動至解鎖位置P22，結果，後輪81會自動地呈可旋動狀態。

當滑動構件110沿著後腳24移動至扶手方向時，如前述

般，位於第1傳動裝置120之管狀構件124的前腳用腳輪機構方向上的導線122會鬆弛，且固鎖構件75會與第1構件68之圓筒狀外周面69a抵接，接著，當以嬰兒車10之後腳方向作為行進方向前方來推送嬰兒車10時，前輪61之旋轉軸73朝橫方向延伸而前輪61沿著嬰兒車10之前後方向，且前腳用腳輪之軸桿66的軸線配置於較旋轉軸73更靠近嬰兒車10之後腳側，如此地，車輪61相對於嬰兒車10之前後方向迴轉(請參照第6圖)，藉此，固鎖構件75會在第1構件68之圓筒狀外周面69a上滑動並嵌入凹部69b內，且前腳用腳輪機構60之固鎖構件75會配置於上鎖位置P11，結果，前輪61會自動地呈不可旋動狀態。

如前述般，當把手50由第2位置P2搖動至第1位置P1時，可穩定且確實地將前輪61由可旋動狀態切換至不可旋動之狀態，且可穩定且確實地將後輪81由不可旋動狀態切換至可旋動之狀態。

接著，就把手50由第1位置P1朝第2位置P2搖動之狀況詳細說明。轉換機構100之切換構件105會以把手50之搖動中心(搖動軸線)L1為旋動軸線，並隨著把手50之搖動由第10圖之位置旋動至第11圖之位置，此時，藉由彈簧114賦予勢能之滑動構件110會沿著與後腳24滑動至後腳用腳輪機構方向(下側)。

當滑動構件110沿著後腳24移動至後腳用腳輪機構方向時，如前述般，前腳用腳輪機構60之固鎖構件75會由上鎖位置P11移動至解鎖位置P12，結果，前輪61會自動地呈

可旋動狀態。

當滑動構件110沿著後腳24移動至後腳用腳輪機構方向時，如前述般，位於第2傳動裝置130之管狀構件134的後腳用腳輪機構方向上的導線132會鬆弛，且固鎖構件95會與第1構件88之圓筒狀外周面89a抵接，接著，當以嬰兒車10之前腳方向作為行進方向前方來推送嬰兒車10時，固鎖構件95會在第1構件88之圓筒狀外周面89a上滑動並嵌入凹部89b內，且後腳用腳輪機構80之固鎖構件95會配置於上鎖位置P21，結果，後輪81會自動呈不可迴轉之狀態。

如前述般，當把手50由第1位置P1搖動至第2位置P2時，可穩定且確實地將前輪61由不可旋動狀態切換至可旋動狀態，且可穩定且確實地將後輪81由可旋動狀態切換至不可旋動狀態。

根據前述本實施形態，在把手50上設置有隨著把手50之搖動以把手50之搖動中心作為中心來運作之切換構件105，且該切換構件105配置於把手50之搖動中心L1上或是搖動中心L1附近，並且在搖動中心L1附近運作，因此，不會受到各構件之撓曲、把手50之空回間隙等影響，可經由傳動裝置120、130更加穩定且確實地將把手50之搖動動作傳送至固鎖裝置75、95，藉此可更穩定且確實地進行依把手50位置切換車輪61、81狀態之操作。又，導線122、132之移動量會與把手50之搖動量(搖動角度)成比例，因此，可依把手50之搖動量來切換固鎖構件75、95之狀態。

又，根據本實施形態，在後腳24設置有與切換構件105

卡合並可滑動之滑動構件110，且當把手50之搖動中心L1配置於後腳24附近時，可使切換構件105沿著大致與後腳24之長邊方向平行之方向來按壓滑動構件110，此時，可藉由切換構件105使滑動構件110平滑地沿著後腳24移動，因此
5 可更穩定且確實地進行依把手50位置切換車輪61、81狀態之操作。

再者，根據前述實施形態，傳動裝置120、130被固持於框體部20之前腳22外面上以及後腳24外面上，因此，可增加傳動裝置120、130之配置通路的自由度，又，由於可
10 使傳動裝置120、130之配置通路單純化，故導線122、132可平滑地在管狀構件124、134內滑動。

又，關於前述實施形態，可在本發明要旨之範圍內作種種變更，以下說明該變更之一例。

在前述實施形態中，雖然揭示了在前腳用腳輪機構60
15 及後腳用腳輪機構80兩者皆設置固鎖裝置75、95之一例，但並未受限於此，亦可僅設置於其中一邊，此時，未設置固鎖裝置之腳輪機構車輪可構造成相對於嬰兒車10前後方向旋轉，亦可構造成沿著嬰兒車10前後方向且不可旋轉。

又，在前述實施形態說明之嬰兒車10整體構造不過是
20 其中一例，亦可構造成如不可摺疊之框體部20者。

再者，在前述實施形態說明之腳輪機構的構造不過是其中一例，亦可採用如日本專利公開公報2002-284015號所揭示之腳輪機構的構造。

又，在前述實施形態中，雖然揭示了導線122、132及

管狀構件124、134經過框體部20之前腳22外面上及後腳24之外面上並延伸的例子，但並未受限於此，亦可構造成如導線122、132延伸通過框體部20之前腳22內或後腳24內。

5 在第5圖、第6圖、第9圖、第10圖及第11圖中以兩條鏈線來表示之例子中，導線122、132之轉換機構方向端部係連接轉換機構100之連結件112，且第2傳動裝置130之導線132會直接貫通呈筒狀之後腳24內部並延伸至後腳用腳輪機構80。另一方面，第1傳動裝置120之導線122會貫通後腳內部並延伸至後腳24上端，接著，由呈筒狀之前腳22上端
10 進入前腳內部，並貫通前腳22內部並延伸至前腳用腳輪機構60。

藉由前述嬰兒車10，可大幅度地抑制傳動裝置120、130暴露於外部，因此，在摺疊嬰兒車10等狀況時，可防止傳動裝置120、130掛在其他構件、外部等處。

15 再者，在前述實施形態中，雖然揭示了切換構件105之動作會隨著把手50之搖動動作傳送至滑動構件110，並利用傳動裝置120、130將滑動構件110之動作傳送至固鎖裝置75、95的例子，但並未受限於此。又，用以將把手50搖動動作變換為其他動作並取出之轉換機構100，並未受限於前
20 述實施形態所提及之凸輪機構，亦可使用連桿機構等各種習知機構。

在此，參照第12圖說明轉換機構之一個變化例。又，在第12圖中，就第1圖至第11圖所示之前述實施形態相同部分賦予相同的元件符號，並省略重複之詳細說明。

在第12圖揭示之例子中，轉換機構100具有安裝於把手50之板狀構件，更詳而言之為圓板(滑輪)106，且該轉換機構100構造成藉由該圓板106經由傳動裝置120、130來切換固鎖構件75、95之狀態。在第12圖所顯示之例子中，由側面觀之，把手50之搖動中心L1仍位於後腳24的附近，且圓板106在搖動中心(搖動軸線)L1上配置成其中心與把手50之搖動中心(搖動軸線)L1同步。再者，圓板106上夾持其中心且在對向位置上，分別連接有各傳動裝置120、130之導線122、132其中一邊的端部。

根據前述構造，藉由搖動把手50，可拉伸及放鬆導線122、132，因此，可藉由把手50之搖動動作來切換固鎖構件75、95之狀態，換言之，在本實施例中，導線122、132之移動量亦會與把手50之搖動量(搖動角度)成比例，故可依據把手50之搖動量來切換固鎖構件75、95之狀態。又，轉換機構100會在把手50之搖動中心L1附近運作，並藉由傳動裝置120、130將該動作傳送至固鎖構件75、95，因此，可藉由轉換機構100穩定地取出把手50動作，並經由傳動裝置120、130確實地來操作固鎖構件75、95。再者，藉由調整各傳動裝置120、130之管狀構件124、134端部的方向，或是藉由以可旋動之方式支撐管狀構件124、134端部，可使導線122、132沿著該管狀構件124、134移動，此時，導線122、132相對於管狀構件124、134之滑動會極為平滑，且可更穩定且確實地將把手50之搖動動作傳送至固鎖構件75、95。

【圖式簡單說明】

第1圖係用以說明本發明一實施形態之嬰兒車的整體構造立體圖。

第2圖係顯示嬰兒車把手配置於第2位置(背面推送位置)狀態之側視圖。

第3圖係顯示嬰兒車把手配置於第1位置(面對面推送位置)狀態之側視圖。

第4圖係顯示前腳用腳輪機構之側視圖。

第5圖係顯示第4圖中之前腳用腳輪機構的縱截面圖，
10 並顯示固鎖裝置配置於解鎖裝置之狀態。

第6圖係對應第5圖之截面圖，並顯示固鎖裝置配置於上鎖位置之狀態。

第7圖係沿第6圖VII—VII線之剖面圖。

第8圖係顯示後腳用腳輪機構之側視圖。

第9圖係顯示第8圖中之後腳用腳輪機構的縱截面圖，
15 並顯示固鎖裝置配置於上鎖位置之狀態。

第10圖係用以說明轉換機構之圖式，並在把手配置於第1位置(面對面推送位置)之狀態下，顯示轉換機構周圍之部分截面圖。

第11圖係用以說明轉換機構之圖式，並在把手配置於第2位置(背面推送位置)之狀態下，顯示轉換機構周圍之部分截面圖。

第12圖係顯示轉換機構變化例之示意圖。

【主要元件符號說明】

10...嬰兒車	61...前輪
20...框體部	62...車輪固持件
22...前腳	63...基部
24...後腳	63a...銷子
24a...細長孔	66...軸桿
26...連結杆	67...固持部
28...扶手	68...第1構件
30a...卡合構件；卡合突起	69a...圓筒狀外周面
30b...卡合構件；卡合突起	69b...凹部
32...側邊連結構件	70...軸承
34...托架	71...彈性體
36...前側上部連結支架	72...第2構件
38...腳踏板	72a...銷子
40...後側上部連結支架	73...旋轉軸
42...保護構件	74...制動構件
50...把手	74a...銷子
51a...直線部	75...固鎖裝置；固鎖構件
51b...中間部	75a...端部
53...遠距操作裝置	76...銷子
55...卡合構件；滑動構件	80...後腳用腳輪機構
60...前腳用腳輪機構	81...後輪

82...車輪固持件	106...圓板
83...基部	110...滑動構件
83a...銷子	110a...筒狀部
86...軸桿	110b...接觸部
87...固持部	111...軸桿
88...第1構件	112...連結件
89a...圓筒狀外周面	114...彈簧
89b...凹部	116...固定件
90...軸承	120...第1傳動裝置
91...彈性體	122...導線
92...第2構件	124...管狀構件
92a...銷子	130...第2傳動裝置
93...旋轉軸	132...導線
94...制動構件	134...管狀構件
94a...銷子	L1...移動中心(搖動軸線)
95...固鎖裝置；固鎖構件	P1...第1位置
95a...端部	P2...第2位置
96...銷子	P11...上鎖位置
100...轉換機構	P12...解鎖位置
105...切換構件	P21...上鎖位置
105a...凸輪面	P22...解鎖位置

五、中文發明摘要：

本發明之目的係提供一種可更穩定且確實地進行依把手位置切換車輪狀態之操作的嬰兒車。該嬰兒車包含有框體部；連結於框體部且可搖動之把手；將車輪固持成可旋動之腳輪機構；設置於把手之切換構件。在腳輪機構設置有限制車輪旋動之固鎖裝置，且切換構件可隨著把手之搖動，以把手之搖動中心作為中心來移動。又，前述嬰兒車設有與轉換機構之動作連動以操作固鎖裝置之傳動裝置。

六、英文發明摘要：

There is provided a stroller allowing an operation for switching the conditions of the wheels in accordance with a position of the handle to be performed in a more stable and reliable manner. A stroller 10 includes: a frame part 20; a handle 50 swingably connected to the frame part 20; caster mechanisms 60 and 80 that turnably hold wheels 61 and 81; and a switch mechanism 100 having a switching member 105 disposed on the handle 50. The caster mechanisms are provided with locking means 75 and 95 for restricting turnings of the wheels. The switching member is movable about a swing center of the handle in accordance with a swinging of the handle. There are disposed transmission means 120 and 130 that operate the locking means in conjunction with an action of the switch mechanism.

十、申請專利範圍：

1. 一種嬰兒車，包含有：

框體部，具有前腳及後腳；

把手，係連結於前述框體部且可搖動者；

5 腳輪機構，係設置於前述前腳及前述後腳之至少一者，且具有車輪、將前述車輪固持成可旋轉且可旋動之車輪固持件、及可在限制前述車輪旋動之上鎖位置與使前述車輪可旋動之解鎖位置之間移動的固鎖裝置；

轉換機構，係具有設於前述把手之切換構件者，且
10 該切換構件可隨著前述把手之搖動以前述把手之搖動中心作為中心來運作；及

傳動裝置，係設於前述轉換機構及前述腳輪機構之間，將前述轉換機構之動作傳送至前述固鎖裝置，使前述固鎖裝置由前述解鎖位置移動至前述上鎖位置，或是
15 由前述上鎖位置移動至前述解鎖位置。

2. 如申請專利範圍第1項之嬰兒車，其中前述切換構件係設置於前述把手之前述搖動中心上，且可隨著前述把手之搖動以前述把手之搖動中心為中心來旋動。

3. 如申請專利範圍第1項之嬰兒車，其中前述切換構件係
20 配置於前述把手之前述搖動中心附近，且可隨著前述把手之搖動以前述把手之搖動中心為中心來移動。

4. 如申請專利範圍第1項之嬰兒車，其中前述轉換機構更具有設於前述後腳且可相對於前述後腳滑動之滑動構件，

又，前述切換構件包含有當隨著前述把手之搖動來運作時，抵接於前述滑動構件且使前述滑動構件沿著前述後腳滑動之抵接面。

5 5. 如申請專利範圍第4項之嬰兒車，其中前述傳動裝置具有金屬線，且該金屬線係兩端分別安裝於前述轉換機構之前述滑動構件以及前述腳輪機構之前述固鎖裝置者。

6. 如申請專利範圍第1項之嬰兒車，其中前述傳動裝置具有金屬線，且該金屬線係兩端分別安裝於前述轉換機構之前述切換構件以及前述腳輪機構之前述固鎖裝置者。

10 7. 如申請專利範圍第1項之嬰兒車，其中前述切換構件係設置於前述把手之前述搖動中心上，且可隨著前述把手之搖動以前述把手之搖動中心為中心來旋動之板狀構件，

15 前述傳動裝置具有金屬線，且該金屬線係兩端分別安裝於前述轉換機構之前述切換構件以及前述腳輪機構之前述固鎖裝置者，

又，前述把手之搖動中心配置於後腳附近，且前述傳動裝置被前述後腳固持且延伸至前述轉換機構之前述切換構件。

20 8. 如申請專利範圍第5至7項中任一項之嬰兒車，其中前述傳動裝置更具有被固持於前述框體部之管狀構件，

又，前述金屬線插入貫通前述管狀構件內且可相對於前述管狀構件滑動。

9. 如申請專利範圍第5至7項中任一項之嬰兒車，其中前述

傳動裝置被固持於前述框體部之前腳外面上或是後腳外面上。

10. 如申請專利範圍第5至7項中任一項之嬰兒車，其中前述金屬線延伸通過前述框體部之前腳內或是後腳內。

5 11. 如申請專利範圍第5項之嬰兒車，其中前述前腳下端設有前腳用之前述腳輪機構，

又，前述金屬線通過前述框體部之前述後腳內並延伸至該後腳上端，更由前述前腳上端通過前述前腳內並延伸至前述前腳用腳輪機構。

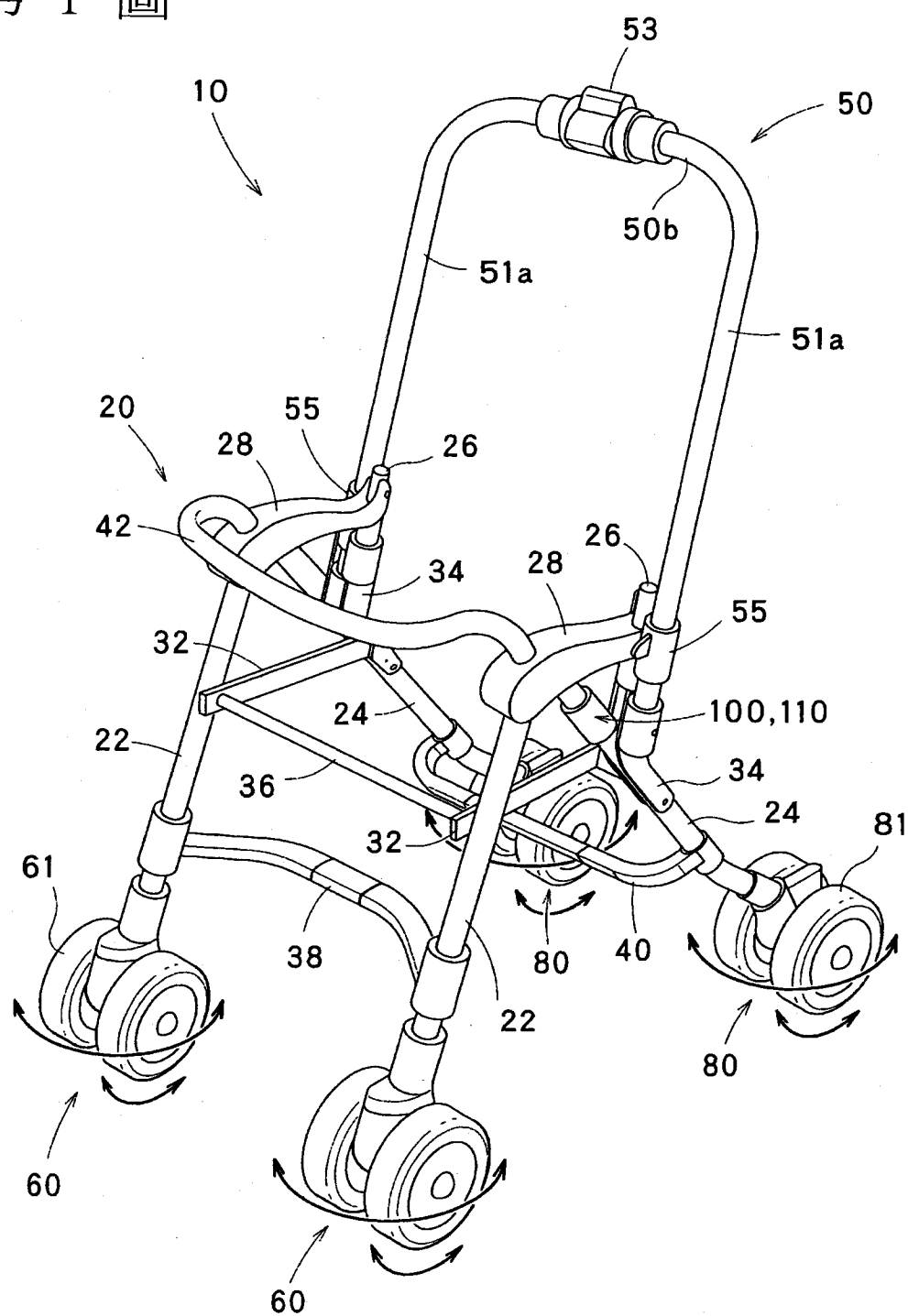
10 12. 如申請專利範圍第1項之嬰兒車，其中在前述前腳下端設有前腳用之前述腳輪機構，並在前述後腳下端設有後腳用之前述腳輪機構，

又，在前述前腳用腳輪機構與前述轉換機構之間設有第1之前述傳動裝置，並在前述後腳用腳輪機構與前
15 述轉換機構之間設有第2之前述傳動裝置。

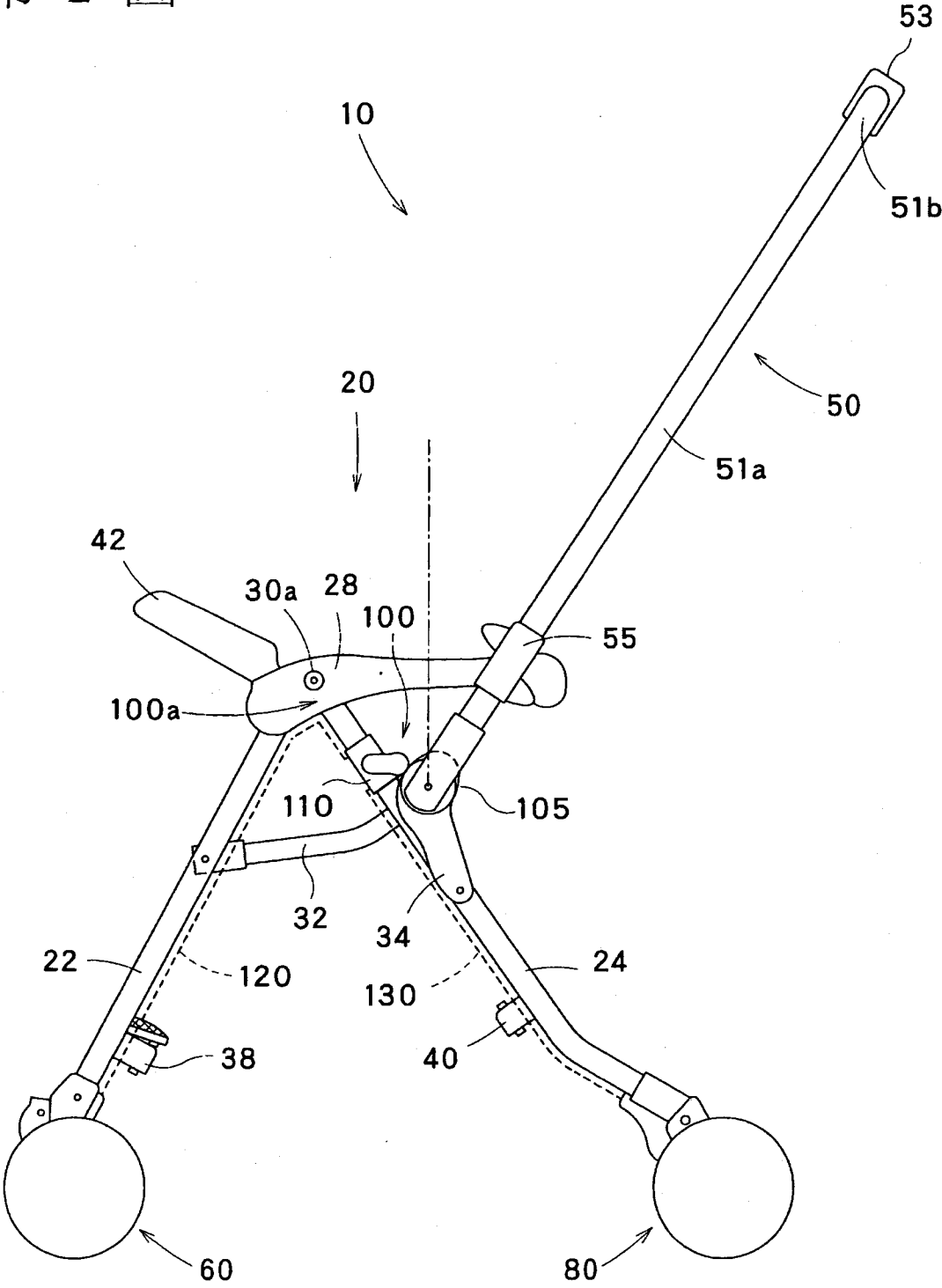
13. 如申請專利範圍第12項之嬰兒車，其中前述把手搖動至嬰兒車後方時，前述前腳用腳輪機構的前述車輪為可旋動，且前述後腳用腳輪機構的前述車輪之旋動受到限制，

20 又，前述把手搖動至嬰兒車前方時，前述前腳用腳輪機構的前述車輪之旋動受到限制，且前述後腳用腳輪機構的前述車輪為可旋動。

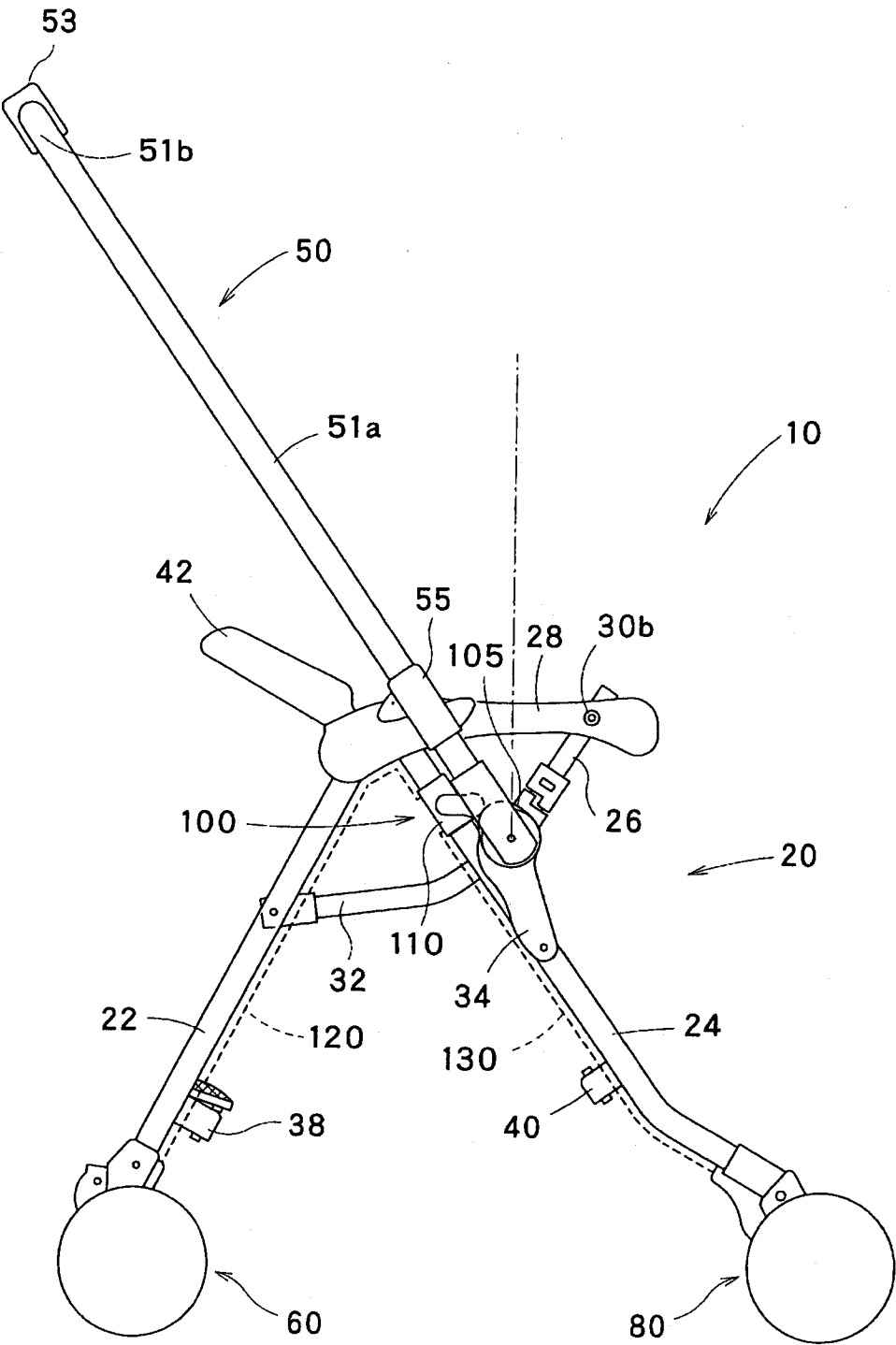
第 1 圖



第 2 圖

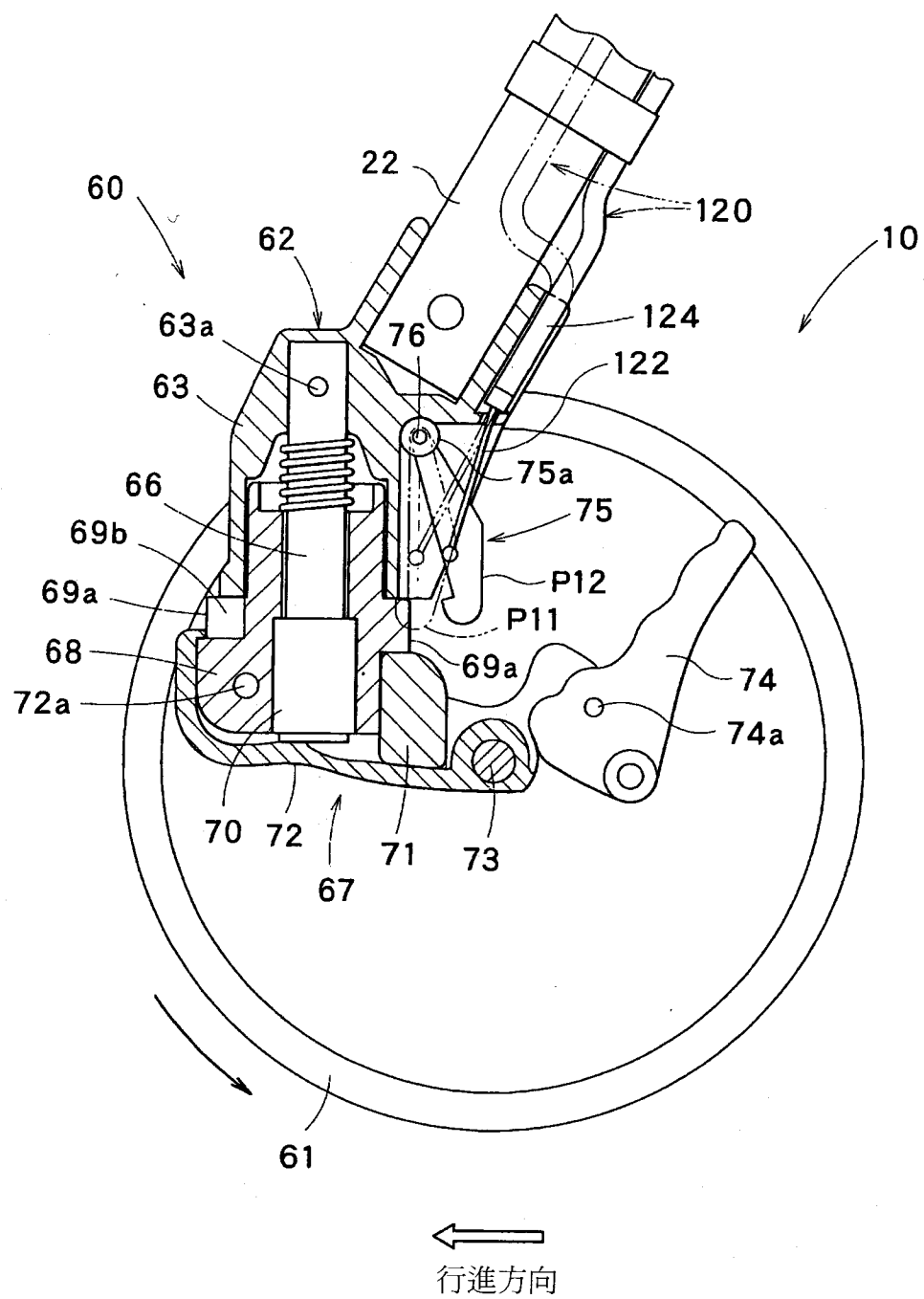


第 3 圖

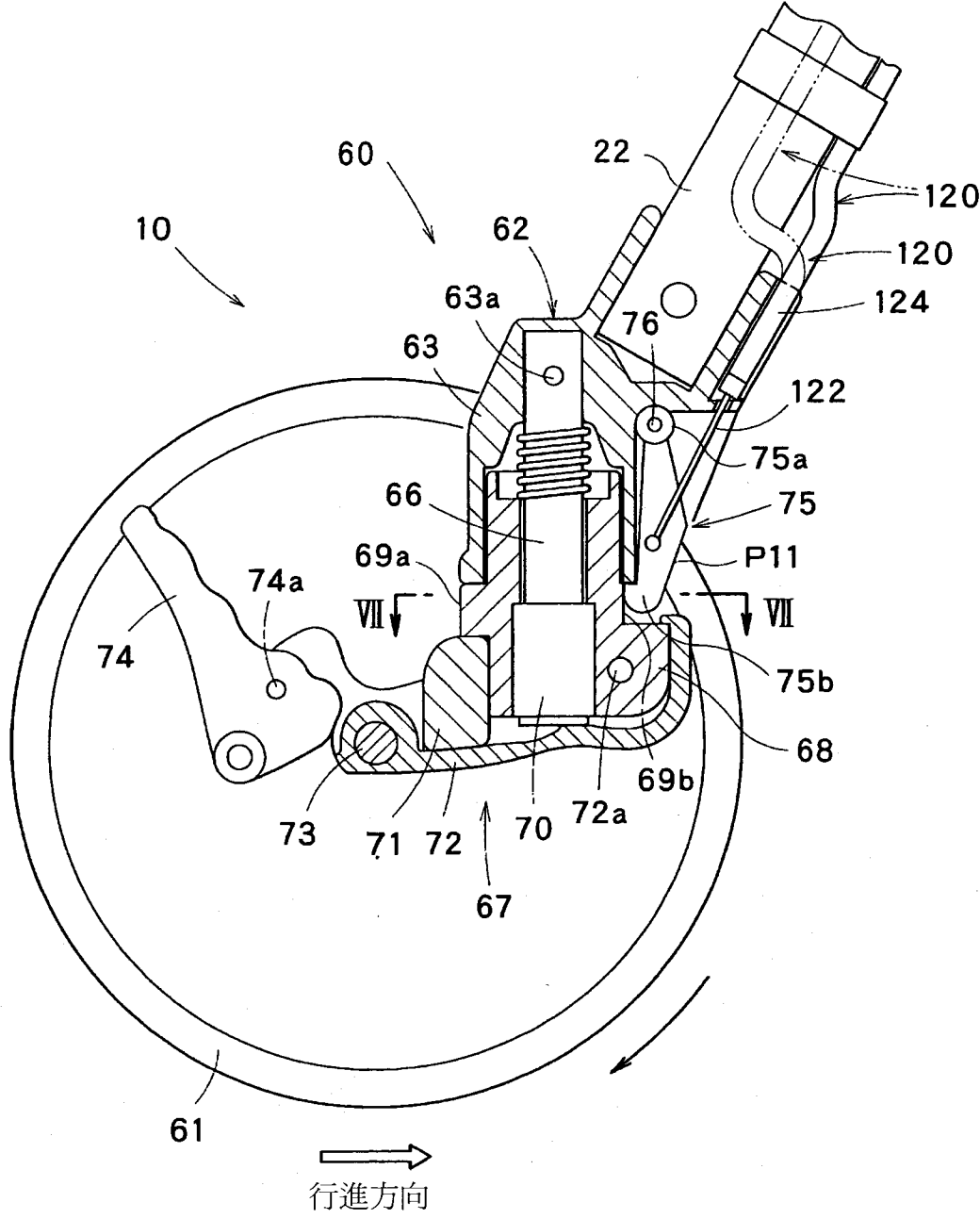


[illegible]

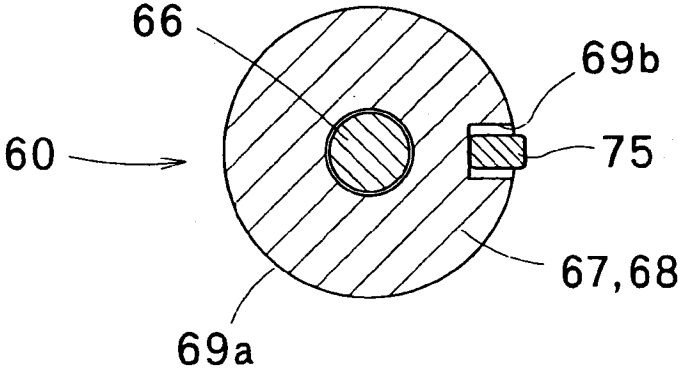
第 5 圖



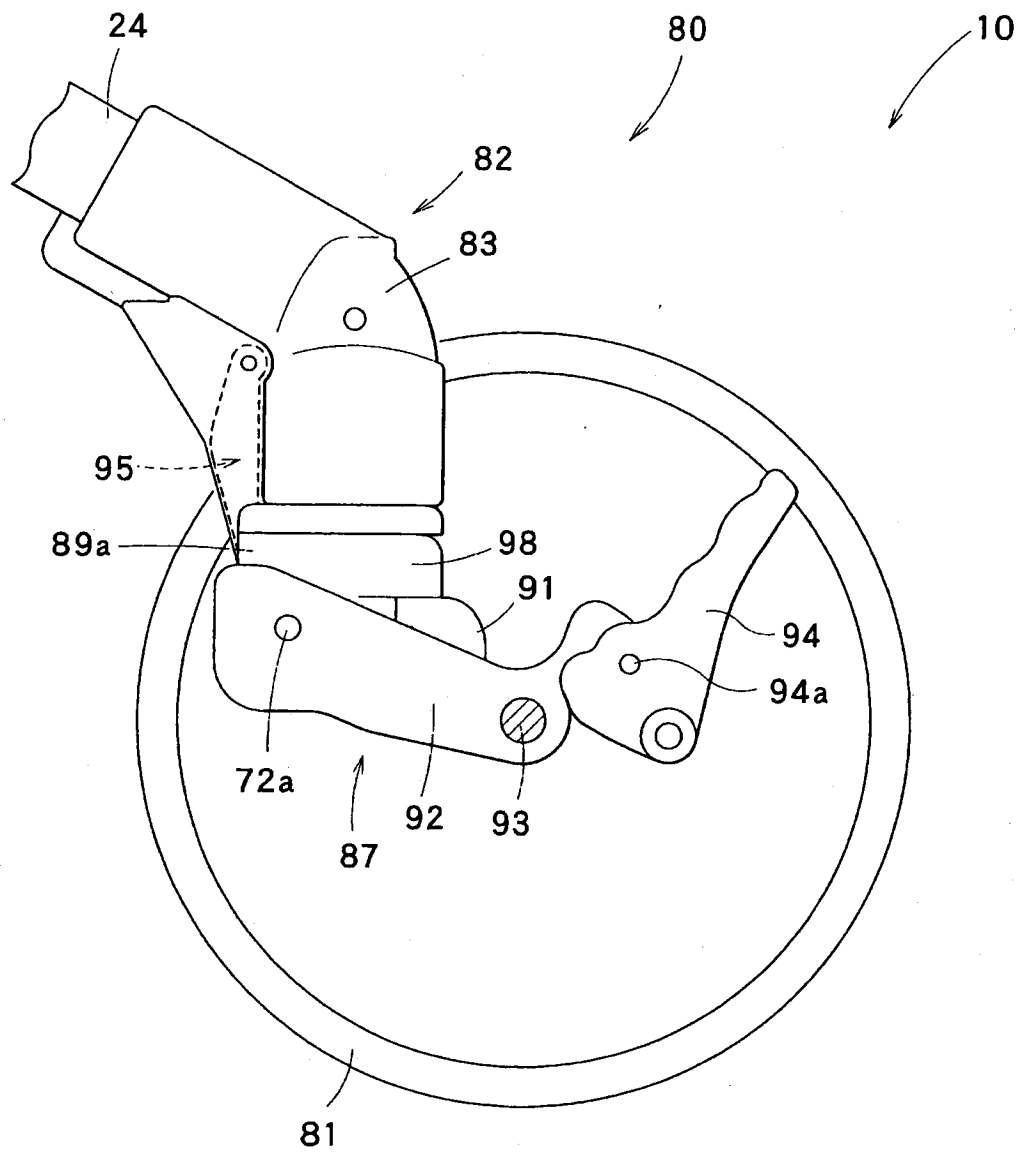
第 6 圖



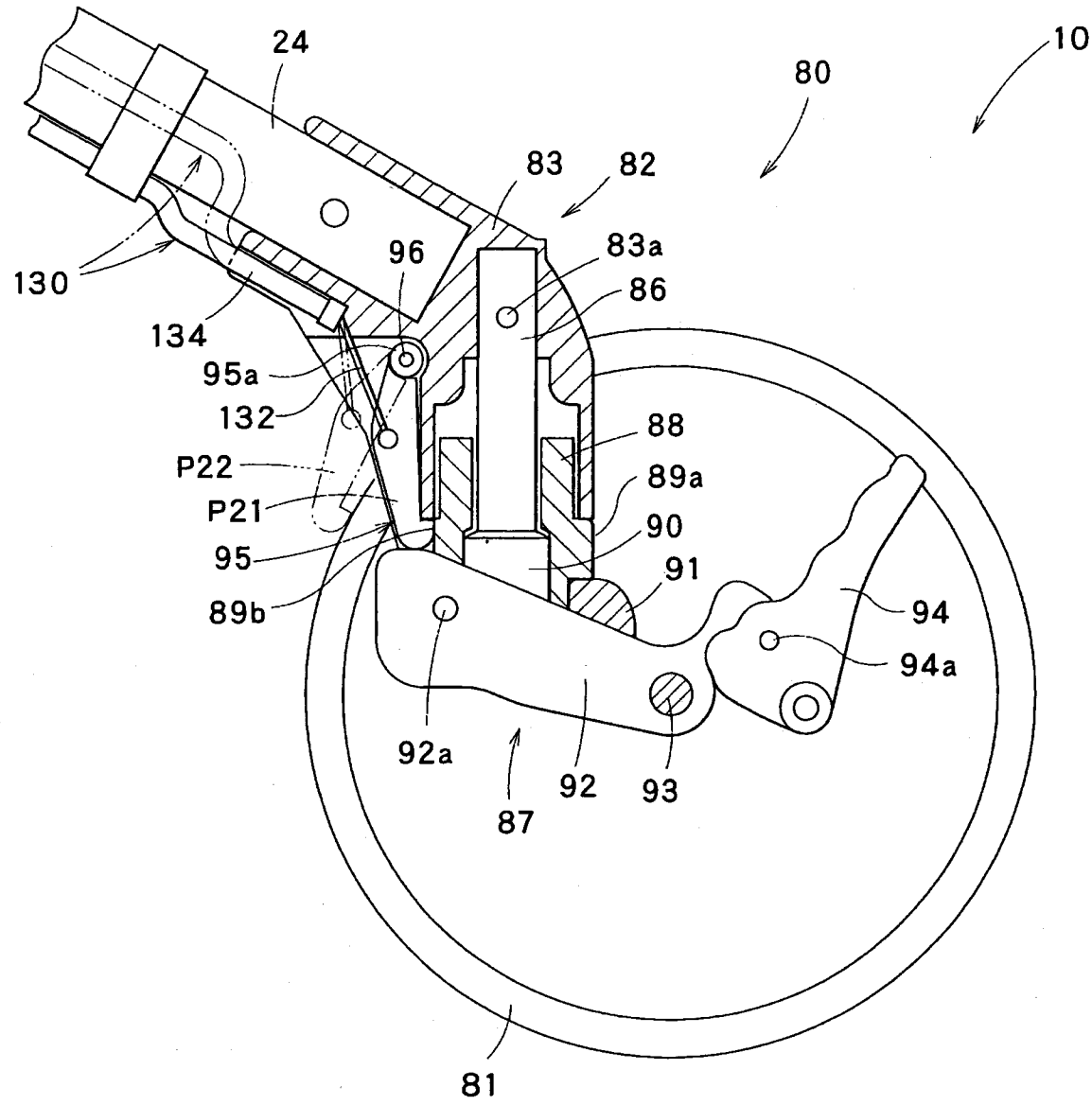
第 7 圖



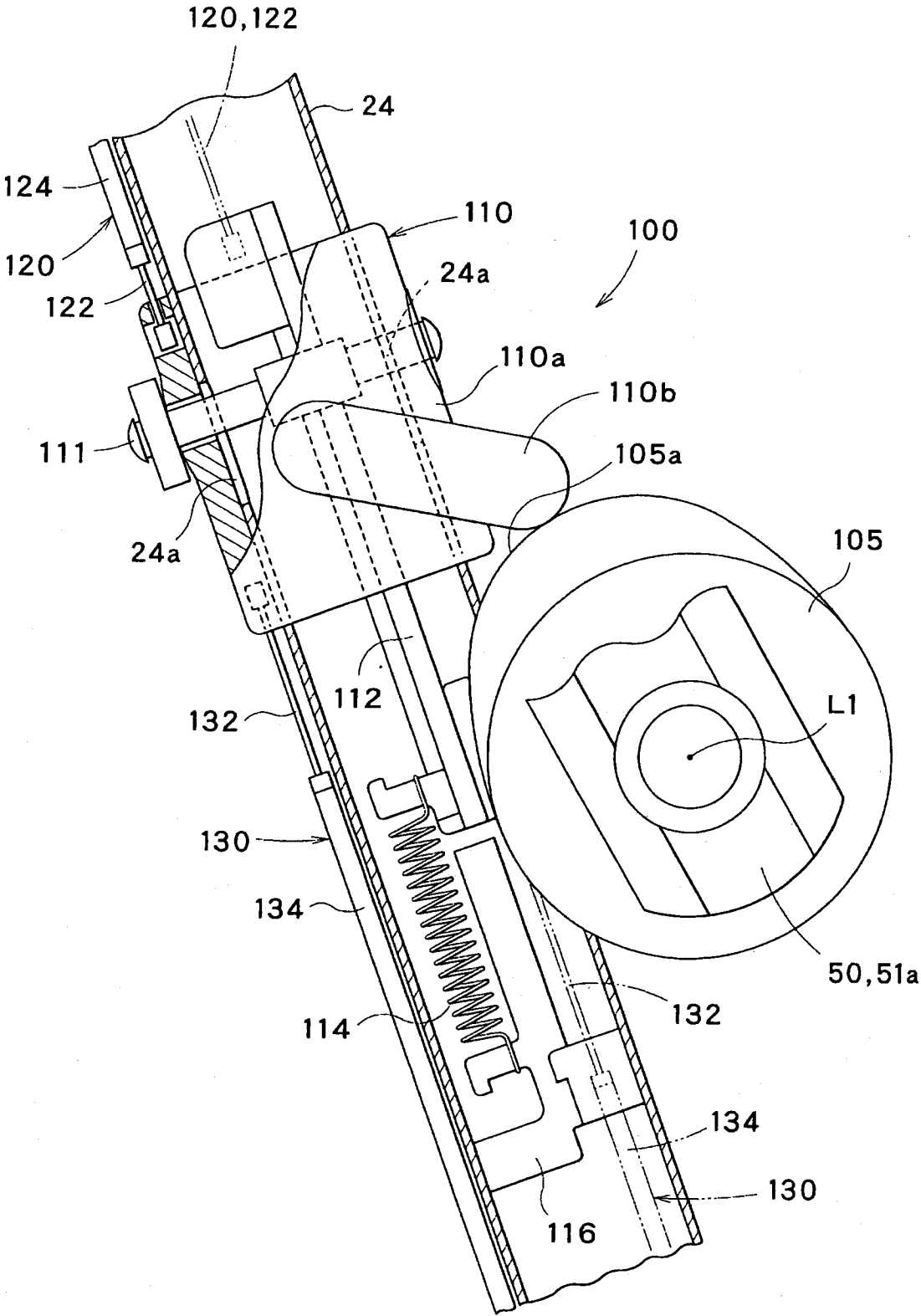
第 8 圖



第 9 圖



第 10 圖



七、指定代表圖：

(一)本案指定代表圖為：第 (10) 圖。

(二)本代表圖之元件符號簡單說明：

24...後腳	116...固定件
24a...細長孔	120...第1傳動裝置
50...把手	122...導線
51a...直線部	124...管狀構件
100...轉換機構	130...第2傳動裝置
105...切換構件	132...導線
105a...凸輪面	134...管狀構件
110...滑動構件	L1...移動中心(搖動軸線)
110a...筒狀部	
110b...接觸部	
111...軸桿	
112...連結件	
114...彈簧	

八、本案若有化學式時，請揭示最能顯示發明特徵的化學式：