

【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6部門第2区分  
 【発行日】令和4年8月8日(2022.8.8)

【公開番号】特開2020-42256(P2020-42256A)  
 【公開日】令和2年3月19日(2020.3.19)  
 【年通号数】公開・登録公報2020-011  
 【出願番号】特願2019-138427(P2019-138427)  
 【国際特許分類】  
**G 0 9 B 9/12(2006.01)**  
 【F I】  
 G 0 9 B 9/12

10

【手続補正書】  
 【提出日】令和4年7月29日(2022.7.29)

【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】

20

【特許請求の範囲】

【請求項1】

ベース(302)と、  
 座席(306)を支持するように構成された座席フレーム(304)と、  
 スチュアートプラットフォーム構成(330)で配置された6つのアクチュエータ(308)と、

前記ベース(302)に旋回可能に連結された安定板(318)と

を備える可搬式モーションプラットフォーム(300)装置であって、

前記アクチュエータは前記ベースに対して前記座席フレームを6つの自由度で動かし、  
前記アクチュエータの各々は前記ベースに連結された対応する第1の端部(326)と、  
前記座席フレームに連結された対応する第2の端部(328)を有し、

前記安定板(318)の各々は、前記ベース(302)を支持する下層面に対して前記ベースを横方向に支持するように、前記ベース(302)の第1の外縁(316)内にある収納位置と、前記ベース(302)の前記第1の外縁(316)を超えて延在する展開位置との間で回転可能である、可搬式モーションプラットフォーム(300)装置。

【請求項2】

前記ベースは91.44cm(36インチ)を超えない第1の幅(402)を有し、前記座席フレームは91.44cm(36インチ)を超えない第2の幅(408)を有する、請求項1に記載の可搬式モーションプラットフォーム装置。

【請求項3】

前記アクチュエータの前記第1の端部は第1の外周(802)を画定し、前記アクチュエータの前記第2の端部は前記第1の外周を下回る第2の外周(804)を画定する、請求項1又は2に記載の可搬式モーションプラットフォーム装置。

【請求項4】

前記第2の外周は前記第1の外周の90%を下回る、請求項3に記載の可搬式モーションプラットフォーム装置。

【請求項5】

前記ベースは、着脱式ホイール(1002)によって選択的に支持される、請求項1~4のいずれか一項に記載の可搬式モーションプラットフォーム装置。

【請求項6】

50

前記着脱式ホイールが前記ベースに取り付けられるとき、前記着脱式ホイールは下層面に対する前記ベースの運動を促進することができる、請求項 5 に記載の可搬式モーションプラットフォーム装置。

【請求項 7】

前記アクチュエータは制御ユニット(310)に動作可能に連結されており、前記制御ユニットは、前記制御ユニットでフライトシミュレータ(906)から受信した第1の制御信号に基づいて、また、さらに前記第1の制御信号に応答して前記制御ユニットから前記アクチュエータに送信される第2の制御信号に基づいて、前記アクチュエータの作動を制御するように構成されている、請求項 1～6 のいずれか一項に記載の可搬式モーションプラットフォーム装置。

10

【請求項 8】

前記制御ユニットは、前記ベースに装着され、前記ベースの外縁(316)内に配置されている、請求項 7 に記載の可搬式モーションプラットフォーム装置。

【請求項 9】

前記制御ユニットは、60Hzで動作する120Vの電源によって電力供給されるように構成されている、請求項 7 又は 8 に記載の可搬式モーションプラットフォーム装置。

【請求項 10】

ハンド制御モジュール(312)とフット制御モジュール(314)とをさらに備え、前記ハンド制御モジュールと前記フット制御モジュールは前記座席フレームに着脱可能に連結することができ、前記フライトシミュレータに動作可能に連結することができる、請求項 7～9 のいずれか一項に記載の可搬式モーションプラットフォーム装置。

20

【請求項 11】

前記ハンド制御モジュールは、前記座席フレームに沿った第1の複数の場所で、前記座席フレームに着脱可能に連結することができ、前記フット制御モジュールは、前記座席フレームに沿った第2の複数の場所で、前記座席フレームに着脱可能に連結することができる、請求項 10 に記載の可搬式モーションプラットフォーム装置。

【請求項 12】

前記アクチュエータの各々は、30.48cm(12インチ)以下の対応する最大ストローク長を有する、請求項 1～11 のいずれか一項に記載の可搬式モーションプラットフォーム装置。

30

【請求項 13】

請求項 1～12 のいずれか一項に記載の可搬式モーションプラットフォームに動作可能に連結されたフライトシミュレータ(906)から受信される第1の制御信号を、前記可搬式モーションプラットフォーム(300)の前記制御ユニット(310)で受信することと、

前記第1の制御信号に応答して、前記制御ユニットを介して第2の制御信号を生成することと、

前記制御ユニットから前記アクチュエータへ前記第2の制御信号を送信することと、

前記第2の制御信号に応答して、前記アクチュエータを介して前記ベースに対して前記座席フレームを移動することと、

40

前記ベース(302)を支持する下層面に対して前記ベースを横方向に支持するように、安定板(318)を、前記ベース(302)の第1の外縁(316)内にある収納位置と、前記ベース(302)の前記第1の外縁(316)を超えて延在する展開位置との間で回転させることと

を含む方法。

【請求項 14】

前記可搬式モーションプラットフォームのハンド制御モジュール(312)から前記フライトシミュレータへ第3の制御信号を送信することをさらに含み、前記第1の制御信号は前記第3の制御信号に基づいている、請求項 13 に記載の方法。

【請求項 15】

50

前記可搬式モーションプラットフォームのフット制御モジュール(314)から前記フライトシミュレータへ第4の制御信号を送信することをさらに含み、前記第1の制御信号は前記第4の制御信号にさらに基づいている、請求項14に記載の方法。

10

20

30

40

50