

【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1部門第2区分
 【発行日】平成28年9月8日(2016.9.8)

【公表番号】特表2015-524300(P2015-524300A)
 【公表日】平成27年8月24日(2015.8.24)
 【年通号数】公開・登録公報2015-053
 【出願番号】特願2015-523284(P2015-523284)
 【国際特許分類】

A 6 1 G 1/02 (2006.01)

A 6 1 G 1/00 (2006.01)

【F I】

A 6 1 G 1/02

A 6 1 G 1/00 5 0 4

A 6 1 G 1/00 5 0 7

【手続補正書】

【提出日】平成28年7月15日(2016.7.15)

【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】

簡易寝台において、

前記簡易寝台の前端と前記簡易寝台の後端の間を延びている支持フレームと、

各々が前記支持フレームへ滑動式に連結されている前脚及び後脚と、

前記前脚へ連結されている前アクチュエータであって、前記前脚を前記支持フレームに沿って滑動させて当該前脚を格納及び伸展させる前アクチュエータと、

前記後脚へ連結されている後アクチュエータであって、前記後脚を前記支持フレームに沿って滑動させて当該後脚を格納及び伸展させる後アクチュエータと、

前記前アクチュエータ及び前記後アクチュエータへ通信可能に連結されている1つ又はそれ以上のプロセッサであって、当該1つ又はそれ以上のプロセッサは、

1つ又はそれ以上のセンサからの前記簡易寝台の前記前端及び前記前脚の位置を指示する信号を受信するように機械可読命令を実行し、及び、

前記簡易寝台の前記前端が表面によって支持されていて前記前脚が所定量だけ格納されているとき、前記後アクチュエータを作動させて前記後脚を伸展させ前記簡易寝台の前記後端を上昇させるように機械可読命令を実行し、ここに、前記1つ又はそれ以上のセンサは、当該1つ又はそれ以上のプロセッサへ通信可能に連結されている前アクチュエータセンサであって、前記前アクチュエータへ掛かっている力を測定し前記前アクチュエータへ掛かっている前記力に相関付けられる前アクチュエータ力信号を通信する前アクチュエータセンサ、を備え、

前記1つ又はそれ以上のセンサは、当該1つ又はそれ以上のプロセッサへ通信可能に連結されている後アクチュエータセンサであって、前記後アクチュエータへ掛かっている力を測定し前記後アクチュエータへ掛かっている前記力に相関付けられる後アクチュエータ力信号を通信する後アクチュエータセンサ、を更に備えており、当該1つ又はそれ以上のプロセッサは、前記前アクチュエータ力信号が引張を指示しているかどうか及び前記後アクチュエータ力信号が圧縮を指示しているかどうかを確定するように機械可読命令を実行し、前記前アクチュエータ力信号が前記前アクチュエータは引張下にあることを指示し

前記後アクチュエータ力信号が前記後アクチュエータは圧縮下にあることを指示しているとき、前記後脚が自動的に伸展されて前記支持フレームは自動的に実質的水平向きに維持されることになる、1つ又はそれ以上のプロセッサと、
を備えている簡易寝台。

【請求項2】

前記1つ又はそれ以上のセンサは、前記前脚と前記支持フレームの間の前角度を測定し前記前角度に相関付けられるようにして前角度信号を前記1つ又はそれ以上のプロセッサへ通信する前角度センサを備えており、前記1つ又はそれ以上のプロセッサは、前記前脚が前記所定量だけ格納されているかどうかを少なくとも一部には前記前角度に基づいて確定するように機械可読命令を実行する、請求項1に記載の簡易寝台。

【請求項3】

前記前角度センサは、ポテンショメータ回転センサ又はホール効果回転センサである、請求項2に記載の簡易寝台。

【請求項4】

前記1つ又はそれ以上のセンサは、前記後脚と前記支持フレームの間の後角度を測定し後角度信号を前記1つ又はそれ以上のプロセッサへ通信する後角度センサを備えており、前記後角度信号は前記後角度に相関付けられている、請求項2に記載の簡易寝台。

【請求項5】

前記後角度センサは、ポテンショメータ回転センサ又はホール効果回転センサである、請求項4に記載の簡易寝台。

【請求項6】

前記1つ又はそれ以上のプロセッサは、前記後角度と前記前角度の間の差を少なくとも一部には前記前角度信号及び前記後角度信号に基づいて確定するように機械可読命令を実行する、請求項4に記載の簡易寝台。

【請求項7】

前記1つ又はそれ以上のプロセッサは、前記後角度と前記前角度の間の前記差を所定の角度デルタに比較するように機械可読命令を実行し、前記後角度と前記前角度の間の前記差が前記所定の角度デルタより大きいか又はそれに等しいとき、前記後脚が自動的に伸展される、請求項6に記載の簡易寝台。

【請求項8】

前記1つ又はそれ以上のセンサは、前記前脚、前記後脚、又はその両方の、前記支持フレームに対する位置を指示する距離を測定し距離信号を前記1つ又はそれ以上のプロセッサへ通信する距離センサを備えており、前記距離信号は前記距離に相関付けられている、請求項1に記載の簡易寝台。

【請求項9】

前記1つ又はそれ以上のセンサは、前記簡易寝台の前記前端の、前記表面に対する位置を指示する距離を測定し距離信号を前記1つ又はそれ以上のプロセッサへ通信する距離センサを備えており、前記距離信号は前記距離に相関付けられている、請求項1に記載の簡易寝台。

【請求項10】

前記距離センサは、前記支持フレーム又は前記後アクチュエータへ連結されている、請求項9に記載の簡易寝台。

【請求項11】

前記距離センサは、超音波センサ、タッチセンサ、又は近接センサである、請求項9に記載の簡易寝台。

【請求項12】

前記1つ又はそれ以上のプロセッサは、前記後脚の、前記簡易寝台の前記後端に対する位置が、前記後アクチュエータが作動された後の所定の時間量に亘って変化し損ねていれば、前記後アクチュエータの作動を中断するように機械可読命令を実行する、請求項1に記載の簡易寝台。