

【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 7 部門第 2 区分

【発行日】令和 4 年 3 月 30 日(2022.3.30)

【国際公開番号】WO2021/117179

【出願番号】特願 2021-563528(P2021-563528)

【国際特許分類】

H 0 5 K 5 / 0 3 (2 0 0 6 . 0 1)

【 F I 】

H 0 5 K 5 / 0 3 D

10

H 0 5 K 5 / 0 3 A

【手続補正書】

【提出日】令和 4 年 1 月 6 日(2022.1.6)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 2】

20

実施の形態 2 .

実施の形態 2 に係る電子機器筐体 1 について説明する。図 1 2 は電子機器筐体 1 の要部を拡大して押圧構造を示す斜視図、図 1 3 は電子機器筐体 1 の押圧構造（図 1 2 の破線で囲まれた箇所）を説明する側面図、図 1 4 は電子機器筐体 1 の押圧動作を説明する側面図である。図 1 3 ではカバー 1 0 に設けられた当初の状態（撓まない状態）のアーム部 1 1 と突起部 2 1 とを重ねて示している。実施の形態 2 に係る電子機器筐体 1 は、平面部 2 3 が突起部 2 1 に設けられ、曲面部 1 3 がアーム部 1 1 に設けられた構成になっている。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 5

30

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 5】

実施の形態 2 で示すアーム部 1 1 が突起部 2 1 を押圧する構成では、 θ が a よりも大きくなるように平面部 2 3 を傾斜させて設ける必要はない。 θ が a より大きくなった場合でも、カバー 1 0 とケース 2 0 の嵌合が成立するためである。 θ は、嵌合時にアーム部 1 1 に発生する応力の許容値のみで設定される。平面部 2 3 の傾斜の角度 θ は、10 度から 20 度の範囲で設けられる。平面部 2 3 と曲面部 1 3 との位置関係にもよるが、角度 θ を 10 度から 20 度の範囲としたことで、 θ は概ね 10 度から 20 度の範囲になる。角度 θ の下限を 10 度としたのは、押圧に必要な力 F_b を得るためである。角度 θ が 10 度より小さい場合、アーム部 1 1 の撓む角度 a も 10 度より小さくなるため、アーム部 1 1 の撓みが小さくなり押圧に必要な力 F_b を得ることができなくなる。角度 θ の上限を 20 度としたのは、アーム部 1 1 の塑性変形を避けるためである。 θ が 20 度より大きくなると、アーム部 1 1 の撓む角度 a も 20 度より大きくなるため、アーム部 1 1 の撓みが大きくなりアーム部 1 1 が塑性変形することになる。アーム部 1 1 が塑性変形すると、押圧に必要な力 F_b を安定して得ることができなくなる。

40