【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１区分
【発行日】平成20年10月30日(2008.10.30)

【公開番号】特開2006-329970(P2006-329970A)
【公開日】平成18年12月7日(2006.12.7)
【年通号数】公開・登録公報2006-048
【出願番号】特願2005-331951(P2005-331951)
【国際特許分類】
Ｇ０１Ｖ　8/12　(2006.01)
Ｇ０８Ｂ　13/19　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｇ０１Ｖ　9/04　Ａ
Ｇ０８Ｂ　13/19

【手続補正書】
【提出日】平成20年9月10日(2008.9.10)
【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】
赤外線動作検出デバイス（１０）であって、ランプアッセンブリ（２０）、円筒形状のホールドアーム（３１）を有するジャンクションボックスアッセンブリ（３０）、センサーシート（４６）を含む回転アッセンブリ（４０）、パイロセンサー（４３）、及び電気回路、並びにレンズアッセンブリ（５０）を含み、検出範囲及び検出角度のために決定された所定のフォーカスビューを構成する所定のフォーカスを有する多数の多面レンズ（５２）によってレンズアッセンブリ（５０）が半球形状に形成され、該レンズアッセンブリ（５０）が特定のフォーカスビューを選択するために回転可能とされ、センサーシート（４６）が、放射される赤外線を受けるように選択されたフォーカスビューのフォーカスに配置されていることを特徴とする赤外線動作検出デバイス。
【請求項２】
赤外線動作検出デバイス（１０）であって、ランプアッセンブリ（２０）、円筒形状のホールドアーム（３１）を有するジャンクションボックスアッセンブリ（３０）、センサーシート（４６）を含む回転アッセンブリ（４０）、パイロセンサー（４３）、及び電気回路、並びにレンズアッセンブリ（５０）を含み、検出範囲及び検出角度のために決定された所定のフォーカスビューを構成する所定のフォーカスを有する多数の多面レンズ（５２）によってレンズアッセンブリ（５０）が円筒形状に形成され、該レンズアッセンブリ（５０）が特定のフォーカスビューを選択するために回転可能とされ、センサーシート（４６）が、放射される赤外線を受けるように選択されたフォーカスビューのフォーカスに配置されていることを特徴とする赤外線動作検出デバイス。
【請求項３】
前記レンズ（５２）は、ドット・レンズ構造によって形成される請求項１又は２記載の動作検出デバイス。
【請求項４】
前記レンズ（５２）は、フレネル・レンズ構造によって形成される請求項１又は２記載の動作検出デバイス。
【請求項５】

レンズアッセンブリ（５０）は、検出範囲と検出角度のために決定された４つの所定のフォーカスビューを構成している所定のフォーカスを有する４つの多面レンズ（５２）によって形成される請求項１又は２記載の動作検出デバイス。
【請求項６】
各フォーカスビューと対応しているレンズパターン（５５ａ～５５ｄ)は、レンズアッセンブリ（５０）のドーム表面に向くように構成される請求項１記載の動作検出デバイス。
【請求項７】
多数のゾーン・インジケータマーク（５４）がレンズアッセンブリ（５０）のレンズフレーム（５１）の周囲に沿って設けられ、各ゾーン・インジケータマーク（５４）はフォーカスビューのエッジに配置される請求項１又は２記載の動作検出デバイス。
【請求項８】
メイン・プリント基板（ＰＣＢ）アッセンブリ（４５）は、すべてが電気的に接続されたセンサーシート（４６）とパイロセンサー（４３）とを含み、回転アッセンブリ（４０）に強固に取り付けられる請求項１又は２記載の動作検出デバイス。
【請求項９】
ランプアッセンブリ（２０）は、ビューゾーンと対向するために回転可能に構成され、回転アッセンブリは、ランプアッセンブリ（２０）と共に位置合わせするために回転可能に構成され、レンズアッセンブリ（５０）は、位置合わせされたランプアッセンブリ（２０）及び回転アッセンブリ（４０）と共に位置合わせするために回転可能に構成され、３つのアッセンブリ（２０，４０，５０）が、全体的にホールドアーム（３１）の中央軸に対して回転するようになっている請求項１又は２記載の動作検出デバイス。
【請求項１０】
ランプアッセンブリ（２０）は、回転アッセンブリ（４０）と共に固定されると共に、ビューゾーンに対向するために回転可能に構成され、レンズアッセンブリ（５０）は、固定されたランプアッセンブリ（２０）及び回転アッセンブリ（４０）と共に位置合わせするために回転可能に構成され、３つのアッセンブリ（２０，４０，５０）が、全体的にホールドアーム（３１）の中央軸に対して回転するようになっている請求項１又は２記載の動作検出デバイス。
【請求項１１】
２つのウイング（４４）は、センサーシート（４６）から所定の角度からの赤外線受信の限界まで外観上延びて形成されている請求項１又は２記載の動作検出デバイス。
【請求項１２】
センサーシート（４６）上の２つのウイング（４４）間の角度は、レンズアッセンブリ（５０）上のフォーカスビューの設計から検出の最大角度に対応するように構成されている請求項１１記載の動作検出デバイス。
【請求項１３】
セントラル・インジケータライン（４１）がメイン・ＰＣＢアッセンブリ（４５）のセンサーシート（４６）の中央に対応する回転アッセンブリ（４０）の周囲にマークされ、セントラル・インジケータライン（４１）からずれる２つのサイド・インジケータライン（４２）がフォーカスビューを決定するゾーン・インジケータマーク（５４）と対応するようにマークされている請求項１又は２記載の動作検出デバイス。
【請求項１４】
レンズアッセンブリ全体は、所定のフォーカスビューと共にレンズ（５２）を移動させるように構成されている請求項１又は２記載の動作検出デバイス。
【請求項１５】
レンズアッセンブリ（５０）の半分又は一部は、所定のフォーカスビューと共にレンズ（５２）を移動させるように構成されている請求項１又は２記載の動作検出デバイス。
【請求項１６】
ランプアッセンブリ（２０）、円筒形状のホールドアーム（３１）を有するジャンクシ

ョンボックスアッセンブリ（３０）、センサーシート（４６）を含む回転アッセンブリ（４０）、パイロセンサー（４３）、及び電気回路、並びにレンズアッセンブリ（５０）を含み、レンズアッセンブリ（５０）が異なるフォーカスビューを構成している所定のフォーカスを有する多数の多面レンズ（５２）を組み込んで形成され、ゾーン・インジケータマーク（５４）が各フォーカスビューのエッジが表示されているレンズアッセンブリ（５０）のレンズフレーム（５１）の周囲に沿って設けられ、メイン・ＰＣＢアッセンブリ（４５）が回転アッセンブリ（４０）上に強固に取り付けられ、センサーシート（４６）が内側で動作検出デバイス（１０）の前を向くように配置され、セントラル・インジケータライン（４１）及び２つのサイド・インジケータライン（４２）が回転アッセンブリ（４０）上に設けられた動作検出デバイス（１０）のために特定のフォーカスを選択する方法であって、回転アッセンブリ（４０）上のセントラル・インジケータライン（４１）によってランプアッセンブリ（２０）の垂直軸を回転させて位置合わせするステップと、各フォーカスビューのエッジ上に表示された２つのサイド・インジケータライン（４２）によってレンズアッセンブリ（５０）上の２つのゾーン・インジケータマーク（５４）を回転させて位置合わせするステップとを含み、レンズアッセンブリ（５０）上のフォーカスビューが、動作検出デバイス（１０）のために回転して選択されることを特徴とする動作検出デバイスのために特定のフォーカスを選択する方法。

【請求項１７】

ビューゾーンと対向するためにランプアッセンブリ（２０）を回転させるステップと、ランプアッセンブリ（２０）と共に回転アッセンブリ（４０）を回転して位置合わせするステップと、位置合わせされたランプアッセンブリ（２０）及び回転アッセンブリ（４０）と共に位置合わせするために、レンズアッセンブリ（５０）を回転して位置合わせするステップとをさらに含み、３つのアッセンブリ（２０，４０，５０）が、全体的にホールドアーム（３１）の中央軸に対して回転する請求項１６記載の動作検出デバイスのために特定のフォーカスを選択する方法。

【請求項１８】

回転アッセンブリ（４０）にランプアッセンブリ（２０）を固定するステップと、ビューゾーンに対向するために固定されたランプアッセンブリ（２０）及び回転アッセンブリ（４０）を回転するステップと、固定されたランプアッセンブリ（２０）及び回転アッセンブリ（４０）と共にレンズアッセンブリ（５０）を回転して位置合わせするステップとをさらに含み、３つのアッセンブリ（２０，４０，５０）がホールドアーム（３１）の中央軸に対して全体的に回転する請求項１６記載の動作検出デバイスのために特定のフォーカスを選択する方法。