

【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29年1月26日(2017.1.26)

【公表番号】特表2015-536751(P2015-536751A)

【公表日】平成27年12月24日(2015.12.24)

【年通号数】公開・登録公報2015-081

【出願番号】特願2015-546144(P2015-546144)

【国際特許分類】

A 6 1 G 11/00 (2006.01)

【F I】

A 6 1 G 11/00 Z

【手続補正書】

【提出日】平成28年12月8日(2016.12.8)

【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】

熱制御された領域を有する乳児ケア医用デバイスを傾動させるシステムであって、  
支持構造体と、

前記支持構造体上に取り付けられ、乳児を前記熱制御された領域内に支持し、傾動軸の  
周りを旋回する傾動プラットホームと、

前記傾動プラットホームの回転位置を、前記傾動軸に対し選択的に調節する傾動機構と  
、

前記傾動プラットホームに結合されるアクチュエータと、

前記傾動プラットホームと前記支持構造体との間に配置されるダンパと、

を含み、

前記傾動機構は、前記傾動プラットホームと前記支持構造体との間に配置され、前記支  
持構造体から遠ざかって伸び、前記支持構造体に対して固定位置に留まり、

前記傾動軸は、前記支持構造体に対して固定位置に留まり、

前記アクチュエータは、前記傾動プラットホームが前記傾動軸の周りを自由に旋回でき  
ないように、前記傾動プラットホームを前記傾動軸に対する回転位置にロックし、前記傾  
動プラットホームが前記傾動軸の周りを旋回できるように、ロックされた前記回転位置か  
ら前記傾動プラットホームをロック解除するように動作可能であり、

前記ダンパは、前記傾動プラットホームに結合され、前記傾動プラットホームが前記傾  
動軸の周りを旋回する際の前記傾動プラットホームの旋回運動を減衰させる、システム。

【請求項2】

前記傾動機構は、前記傾動プラットホームと前記支持構造体との間に配置される第1の  
支持体を含み、前記第1の支持体は、ピボットにおいて前記傾動プラットホームに回転  
自在に結合される1つの端を有し、前記傾動プラットホームの前記傾動軸の周りの旋回運動  
を容易にする、請求項1に記載のシステム。

【請求項3】

前記アクチュエータ及び前記ダンパは、前記傾動プラットホームの第1の側に配置され  
、前記傾動機構は更に、前記支持構造体と前記傾動プラットホームとの間に配置される第  
2の支持体を含み、前記傾動プラットホームは、前記傾動プラットホームの前記第1の側  
の反対側である第2の側で、前記第2の支持体に回転自在に結合され、前記第2の支持体

は、前記傾動プラットホームの前記傾動軸の周りの旋回運動を容易にするように上方向及び下方向に移動し、前記第2の支持体が、ロックされた位置において上方向又は下方向に自由に移動できないように、ある位置にロックするように動作可能である、請求項2に記載のシステム。

#### 【請求項4】

前記アクチュエータは、前記第2の支持体に動作可能に接続され、前記アクチュエータは、前記第2の支持体に接続されるリンク部材を介して、前記第2の支持体をロック及びロック解除する、請求項3に記載のシステム。

#### 【請求項5】

前記アクチュエータは、作動ハンドル及びレバーを含み、前記作動ハンドルは、前記傾動プラットホームの旋回運動を容易にするように作動力が加えられることを可能にし、前記リンク部材に動作可能に接続される前記レバーは、前記リンク部材を操作することによって、前記第2の支持体をロック及びロック解除する、請求項4に記載のシステム。

#### 【請求項6】

傾動軸の周りを傾動する傾動プラットホームと、支持構造体と、アクチュエータと、傾動機構と、前記傾動プラットホームと前記支持構造体との間に配置されるダンパとを有するシステムを使用して、熱制御された領域を有する乳児ケア医用デバイスを傾動させる方法であって、

前記傾動プラットホームを、前記傾動軸の周りを旋回させるように、前記アクチュエータを使用して、前記傾動プラットホームを解放するステップと、

傾動機構を用いて、前記傾動プラットホームの回転位置を、前記傾動軸に対し選択的に調節するステップと、

前記傾動プラットホームが前記傾動軸を旋回するにつれて、前記ダンパを使用して前記傾動プラットホームの旋回運動を減衰させるステップと、

前記傾動プラットホームを、前記傾動軸に対する選択された回転位置にロックするステップと、

を含み、

前記傾動機構は、前記傾動プラットホームと前記支持構造体との間に配置され、前記支持構造体から遠ざかって延び、前記支持構造体に対して固定位置に留まり、

前記傾動軸は、前記支持構造体に対して固定位置に留まる、方法。

#### 【請求項7】

前記傾動機構は、前記傾動プラットホームと前記支持構造体との間に配置される第1の支持体を含み、前記支持体は、ピボットにおいて前記傾動プラットホームに回転自在に結合される1つの端を有し、前記傾動プラットホームの前記傾動軸の周りの旋回運動を容易する、請求項6に記載の方法。

#### 【請求項8】

前記アクチュエータ及び前記ダンパは、前記傾動プラットホームの第1の側に配置され、前記傾動機構は更に、前記支持構造体と前記傾動プラットホームとの間に配置される第2の支持体を含み、前記傾動プラットホームは、前記傾動プラットホームの前記第1の側の反対側である第2の側で、前記第2の支持体に回転自在に結合され、前記第2の支持体は、前記傾動プラットホームの前記傾動軸の周りの旋回運動を容易にするように上方向及び下方向に移動し、前記第2の支持体が、ロックされた位置において上方向又は下方向に自由に移動できないように、ある位置にロックするように動作可能である、請求項7に記載の方法。

#### 【請求項9】

前記アクチュエータは、前記第2の支持体に動作可能に接続され、前記アクチュエータは、前記第2の支持体に接続されるリンク部材を介して、前記第2の支持体をロック及びロック解除する、請求項8に記載の方法。

#### 【請求項10】

前記アクチュエータは、作動ハンドル及びレバーを含み、

前記作動ハンドルは、前記傾動プラットホームの旋回運動を容易にするように作動力が加えられることを可能にし、

前記リンク部材に動作可能に接続される前記レバーは、前記リンク部材を操作することによって、前記第2の支持体をロック及びロック解除する、請求項9に記載の方法。

#### 【請求項11】

熱制御された領域を有する乳児ケア医用デバイスを傾動させるシステムであって、支持手段と、

前記支持手段上に取り付けられ、乳児を前記熱制御された領域内に支持し、傾動軸の周りを旋回するプラットホーム手段と、

前記プラットホーム手段の回転位置を、前記傾動軸に対し選択的に調節する傾動手段と、

前記プラットホーム手段に結合される作動手段と、

前記プラットホーム手段と前記支持手段との間に配置される減衰手段と、を含み、

前記傾動手段は、前記プラットホーム手段と前記支持手段との間に配置され、前記支持手段から遠ざかって延び、前記支持手段に対して固定位置に留まり、

前記傾動軸は、前記支持手段に対して固定位置に留まり、

前記作動手段は、前記プラットホーム手段が前記傾動軸の周りを自由に旋回できないよう、前記プラットホーム手段を前記傾動軸に対する回転位置にロックし、前記プラットホーム手段が前記傾動軸の周りを旋回できるように、ロックされた前記回転位置から前記プラットホーム手段をロック解除し、

前記減衰手段は、前記プラットホーム手段に結合され、前記プラットホーム手段が前記傾動軸の周りを旋回する際の前記プラットホーム手段の旋回運動を減衰させる、システム。

#### 【請求項12】

前記傾動手段は、前記プラットホーム手段と前記支持手段との間に配置される第1の支持手段を含み、前記第1の支持手段は、ピボットにおいて前記プラットホーム手段に回転自在に結合される1つの端を有し、前記プラットホーム手段の前記傾動軸の周りの旋回運動を容易にする、請求項11に記載のシステム。

#### 【請求項13】

前記傾動手段は更に、

前記プラットホーム手段の前記傾動軸の周りの旋回運動を容易にするように上方向及び下方向に移動し、

前記傾動手段が、ロックされた位置において上方向又は下方向に自由に移動できないよう、ある位置にロックする、請求項12に記載のシステム。

#### 【請求項14】

前記作動手段は、前記傾動手段に動作可能に接続され、前記作動手段は、前記傾動手段に接続されるリンク部材を介して、前記傾動手段をロック及びロック解除する、請求項13に記載のシステム。

#### 【請求項15】

前記作動手段は、前記プラットホーム手段の旋回運動を容易にするように作動力が加えられることを可能にし、前記リンク部材を操作することによって、前記ピボットをロック及びロック解除する、請求項14に記載のシステム。