【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１区分
【発行日】平成28年9月15日(2016.9.15)

【公表番号】特表2014-530007(P2014-530007A)
【公表日】平成26年11月17日(2014.11.17)
【年通号数】公開・登録公報2014-063
【出願番号】特願2014-532406(P2014-532406)
【国際特許分類】
Ａ０１Ｋ　1/00　(2006.01)
【ＦＩ】
Ａ０１Ｋ　1/00　Ｚ

【誤訳訂正書】
【提出日】平成28年7月28日(2016.7.28)
【誤訳訂正１】
【訂正対象書類名】明細書
【訂正対象項目名】０００６
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【０００６】
複数の檻は、典型的には、檻上部から外側に伸びるリム又はフランジによって、檻上方の棚からつるされており、檻がこれらのラックのスロットに完全にスライドされた際、檻を固くブロックする特定のラックの摺動部に適合する。
【誤訳訂正２】
【訂正対象書類名】明細書
【訂正対象項目名】００２５
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【００２５】
本発明の好適実施例に従えば、センサ・ボードと檻底部との間の距離を一定に維持するため、センサ・ボードは、檻がラック構造上にある際、檻がスライドする摺動部の特別な突出部（脚部）に固定される。
【誤訳訂正３】
【訂正対象書類名】明細書
【訂正対象項目名】００２８
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【００２８】
【図１Ａ】図１Ａは、電子ボード・ユニットと、物理的なカバーとを備える、本発明に従う電子装置の可能な構成を示す分解斜視図である。
【図１Ｂ】図１Ｂは、図１Ａに示す構成を示す組立図である。
【図１Ｃ】図１Ｃは、図１Ｂに示す構成を示す他の斜視図である。
【図２】図２は、本発明に従う電子装置の可能な構成図であって、電子ユニット・ボードの電気回路が可視化された図である。
【図３】図３は、本発明の電子装置が底側に位置する檻の包括的な図と側方から見た断面図である。
【図４】図４は、当該檻を中に入れるよう特別に設計された単一箇所のラックに檻が入った複数の図であって、本発明の電子装置が檻底側に位置する図と、側方から見た断面図である。

【図５】図５は、本発明に従う電子装置を備える単一箇所のラックを示す図である。
【図６】図６は、本発明に従う電子装置が備わる全ての櫃のスロット位置を伴うラックの全体図である。
【図７】図７は、いくつかの異なる態様に従う本発明の電子装置の備わる櫃の複数の図である。
【図８】図８は、本発明に従う電子装置が底側に位置した水ボトルの備わる櫃の包括的な図と、側方から見た断面図である。
【図９】図９は、本発明の電子装置を備える、本発明の電子システムのブロック図である。
【図１０】図１０は、第二の態様に従う本発明の電子装置の更なる可能な構成図である。
【図１１】図１１は、第三の態様に従う本発明の電子装置を備える単一箇所のラックの図であって、単一箇所のラックには、電子システムと櫃底部との間の距離を一定に維持する特別な摺動部が備わる。
【図１２】図１２は、摺動部に関連付けられる図１１の第三の態様に従った本発明の電子装置の底面図である。
【図１３】図１３は、図１１及び図１２の第三の態様に従った本発明の電子装置の分解図である。
【図１４】図１４は、図１３の電子装置の組立図である。
【誤訳訂正４】
【訂正対象書類名】明細書
【訂正対象項目名】００５２
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【００５２】
より詳しくは、好適実施例においては、本発明の電子システム１００’、１００”は、上記の櫃の摺動部３０４から来る特別な突出部（脚部）３０３に十分に固定されている。この構成は、電子システム１００’、１００”と櫃３０１の底部との間に一定の距離を維持することを可能とする。
【誤訳訂正５】
【訂正対象書類名】明細書
【訂正対象項目名】００８５
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【００８５】
１００　電子装置
１００’　電子システム
１００”　電子システム
１０１　電子ボード・ユニット
１０２　接続部
１０３　カバー
１０４　処理ユニット
２００　電極
２００ａ　電極
２００ｂ　電極
２００ｃ　電極
２００ｄ　電極
３００　スロット位置
３０１　櫃
３０２　ラックの構造
３０３　給水装置

３０４　摺動部
４００　開口部
５００　檻のボトル
６０１　プラスチック・ケース
８０１　制御器
８０２　バス・ケーブル
【誤訳訂正６】
【訂正対象書類名】特許請求の範囲
【訂正対象項目名】全文
【訂正方法】変更
【訂正の内容】
【特許請求の範囲】
【請求項１】
格納檻の状況と存在を自動検知するための電子装置（１００、１００’、１００”）であって、近傍に存在する誘電手段を通じて電磁場を放射するよう各々が構成された少なくとも二つの電極を備える少なくとも一つの放射要素（２００、２００ａ、２００ｂ、２００ｃ、２００ｄ）と、前記少なくとも一つの放射要素（２００、２００ａ、２００ｂ、２００ｃ、２００ｄ）に接続され、前記複数の電磁場の各々の内の複数の変化を検知するのに適合した少なくとも一つの検知センサとを備え、更に、前記センサに接続され、前記放射要素に接続された前記センサからの複数の信号を受信し処理し、前記複数の信号を複数の電磁場の複数の閾値と比較し、それによって、誘電性の複数の変化を検知する処理ユニット（１０４）を備え、前記複数の閾値が、前記放射要素（２００、２００ａ、２００ｂ、２００ｃ、２００ｄ）の近傍に予め位置する檻への放射によって定まり、前記檻は既知の環境状況を有し、それによって各々の既知の環境状況を、それに対応する閾値に関連付けることを特徴とする電子装置（１００、１００’、１００”）。
【請求項２】
請求項１に記載の電子装置（１００、１００’、１００”）であって、前記放射要素（２００、２００ａ、２００ｂ、２００ｃ、２００ｄ）と前記処理ユニット（１０４）とが、電子ボード・ユニット（１０１）に備わり、前記電子ボード・ユニット（１０１）が、非伝導性のコーティング材で製造されたケース（１０３、６０１）に挿入され、それによって装置全体が滅菌処理されることが可能となる電子装置（１００、１００’、１００”）。
【請求項３】
請求項１に記載の電子装置（１００、１００’、１００”）であって、前記処理ユニット（１０４）が、更に、複数の電磁場の前記複数の閾値が格納される記憶メモリを備え、前記複数の閾値は、それらに対応する誘電性の状態に関連付けられていることを特徴とする電子装置（１００、１００’、１００”）。
【請求項４】
請求項１乃至３のいずれか１項に記載の電子装置（１００”）であって、前記放射要素（２００ｂ）がＵ字形のデザインを有することを特徴とする電子装置（１００”）。
【請求項５】
請求項１乃至４のいずれか１項に記載の電子装置（１００、１００’、１００”）であって、ガスが排除された状態でプラスチック・ケースに包みこまれていることを特徴とする電子装置（１００、１００’、１００”）。
【請求項６】
実験動物用檻の状態及び存在を検知するための方法であって、
－少なくとも一つの放射要素（２００、２００ａ、２００ｂ、２００ｃ、２００ｄ）を備え、該放射要素は複数の電極を備える、請求項１乃至５のいずれか１項に記載の電子装置（１００、１００’、１００”）を提供するステップと；
－前記放射要素（２００、２００ａ、２００ｂ、２００ｃ、２００ｄ）によって、前記放

射要素（２００、２００ａ、２００ｂ、２００ｃ、２００ｄ）の近傍に存在する誘電手段を通じて電磁場を放射するステップと；
－前記放射要素（２００、２００ａ、２００ｂ、２００ｃ、２００ｄ）の近傍に檻を設置し、その結果、前記檻が前記誘電手段を通じて放射される複数の電磁場に挿入されるステップと；
－前記検知センサによって前記複数の電磁場の複数の変化を検知するステップと；
－前記処理ユニット（１０４）によって、前記検知センサからの複数の信号を受信し処理し、前記複数の信号を予め定められた複数の電磁場の複数の閾値と比較し、それによって、誘電性の複数の変化を検知するステップとを有し、
前記複数の閾値が、前記放射要素（２００、２００ａ、２００ｂ、２００ｃ、２００ｄ）の近傍に予め位置する檻への放射によって定まり、前記檻は既知の環境状況を有し、それによって各々の既知の環境状況を、それに対応する閾値に関連付けることを特徴とする方法。
【請求項７】
請求項６に記載の方法であって、前記電磁場の複数の変化を検知する前記ステップは、前記センサにより、所定の間隔Ｔで定期的に実施され、前記検知された複数の値は、前記処理ユニットに設けられた記憶メモリに格納されることを特徴とする方法。
【請求項８】
請求項６に記載の方法であって、檻の不在に対応する閾値を、前記誘電手段の近傍に前記檻を設置することなく前記電磁場を放射することによって決定することを特徴とする方法。
【請求項９】
請求項６に記載の方法であって、前記検知センサが、前記検知センサと前記檻との間の距離を一定に保つために、前記檻の摺動部（３０４）の特定の突出部に固定されることを特徴とする方法。