

【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8月25日(2016.8.25)

【公表番号】特表2015-528319(P2015-528319A)

【公表日】平成27年9月28日(2015.9.28)

【年通号数】公開・登録公報2015-060

【出願番号】特願2015-525960(P2015-525960)

【国際特許分類】

A 6 1 G 11/00 (2006.01)

A 6 1 G 7/005 (2006.01)

【F I】

A 6 1 G 11/00 Z

A 6 1 G 7/005

【手続補正書】

【提出日】平成28年7月4日(2016.7.4)

【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】

熱調節されるエリアを有する乳児支持装置を傾斜させるシステムであって、

前記乳児支持装置の下に配される傾斜プラットフォームであって、傾斜軸を中心に傾斜するように構成される傾斜プラットフォームと、

前記傾斜プラットフォームの下に配されるハウジングと、

前記傾斜軸を中心に前記傾斜プラットフォームの回転方向を維持するように前記傾斜プラットフォームに対する支持を提供するサポート部材であって、前記サポート部材は、前記ハウジングに対する前記サポート部材の位置が調節可能であるように、前記ハウジングによって保持され、前記ハウジングに対する前記サポート部材の位置の調整は、前記傾斜軸を中心に前記傾斜プラットフォームの回転方向を調整する、サポート部材と、

前記ハウジングに対して前記サポート部材の位置を調整し、それによって前記傾斜プラットフォームの回転方向を調整するように動作可能なアクチュエータであって、前記乳児支持装置の熱調節されるエリアの外側に配され、かかるエリアの外側で作動されるアクチュエータと、

前記傾斜プラットフォームを前記サポート部材に結合する手動カブラであって、前記手動カブラが、ピボット構造体を介して前記傾斜プラットフォームに枢動可能に結合される、手動カブラとを有し、

前記サポート部材の位置の調整が前記手動カブラを通じて作動され、前記手動カブラは、操作を受けることによって前記傾斜プラットフォームを前記サポート部材から分離するように構成される、システム。

【請求項 2】

前記手動カブラが、前記サポート部材に結合されるクレビスを有し、

前記ピボット構造体が、前記クレビスを通じてフィットするように構成され、

前記サポート部材の位置の調整は、前記ピボット構造体と前記クレビスとの間の機械的係合を通じて作動される、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 3】

前記傾斜プラットフォームに結合される水平移動可能なガイドブロックを有し、前記水平移動可能なガイドブロックは、前記傾斜プラットフォームに対する水平移動のために構成され、前記ピボット構造体は、前記水平移動可能なガイドブロックとの結合により前記傾斜プラットフォームに結合され、前記水平移動は、前記傾斜プラットフォームの傾斜に基づく、請求項 2 に記載のシステム。

【請求項 4】

前記クレビスは開放端を有し、前記ピボット構造体は、小径を有するセグメントを含み、前記小径は、前記クレビスの開放端を通じてフィットするように構成され、前記傾斜プラットフォームを前記サポート部材から分離することは、小径を有する前記ピボット構造体のセグメントを前記クレビスとアラインした後に、手動で達成される、請求項 3 に記載のシステム。

【請求項 5】

前記ピボット構造体に結合されるリリースアクチュエータを有し、前記リリースアクチュエータは、作動を受けることによって、小径を有する前記ピボット構造体のセグメントを前記クレビスとアラインするように動作可能である、請求項 4 に記載のシステム。

【請求項 6】

傾斜システムを使用する乳児支持装置により乳児を支持する方法であって、前記傾斜システムは、前記乳児支持装置の下に配され、傾斜軸を中心に傾斜する傾斜プラットフォーム、アクチュエータ、サポート部材、前記傾斜プラットフォームを前記サポート部材に結合する手動カブラ、及び前記傾斜プラットフォームの下に配されるハウジングを有し、前記方法は、

前記ハウジングに対する前記サポート部材の位置が前記アクチュエータによって受け取られる作動により調節可能であるように、前記ハウジングによって前記サポート部材を保持するステップであって、前記ハウジングに対する前記サポート部材の位置の調整は、前記傾斜軸を中心に前記傾斜プラットフォームの回転方向を調整し、前記サポート部材の位置の調整が、前記手動カブラを通じて作動され、前記手動カブラが、ピボット構造体を介して前記傾斜プラットフォームに枢動可能に結合される、ステップと、

前記傾斜軸を中心に前記傾斜プラットフォームの回転方向を維持するように、前記サポート部材により前記傾斜プラットフォームに対する支持を提供するステップと、

前記手動カブラによる操作を受けることによって、前記傾斜プラットフォームを前記サポート部材から分離するステップと、を含む方法。

【請求項 7】

前記手動カブラは、クレビスを有し、前記ピボット構造体は、該クレビスにフィットするように構成され、前記クレビスは、前記サポート部材に結合され、前記サポート部材の位置の調整は、前記ピボット構造体と前記クレビスとの間の機械的係合を通じて作動される、請求項 6 に記載の方法。

【請求項 8】

前記傾斜システムが更に、前記傾斜プラットフォームに結合される水平移動可能なガイドブロックを有し、前記水平移動可能なガイドブロックは、前記傾斜プラットフォームに対する水平移動のために構成され、前記ピボット構造体は、前記水平移動可能なガイドブロックとの結合により前記傾斜プラットフォームに結合され、前記水平移動可能なガイドブロックの水平移動は、前記傾斜プラットフォームの傾斜に基づく、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 9】

前記クレビスは開放端を有し、前記ピボット構造体は、小径を有するセグメントを含み、前記小径は、前記クレビスの開放端を通じてフィットするように構成され、前記傾斜プラットフォームを前記サポート部材から分離することは、小径を有する前記ピボット構造体のセグメントを前記クレビスとアラインすることによって達成される、請求項 8 に記載の方法。

【請求項 10】

前記傾斜システムが更に、前記ピボット構造体に結合されるリリースアクチュエータを有し、小径を有する前記ピボット構造体のセグメントを前記クレビスとアラインすることは、前記リリースアクチュエータを通じて作動を受け取ることによって達成される、請求項 9 に記載の方法。

【請求項 11】

乳児支持装置により乳児を支持するように構成されるシステムであって、

前記乳児支持装置の下に配され、傾斜軸を中心に前記乳児支持装置を傾斜させる傾斜手段と、

前記ハウジング手段に対する位置を有し、前記傾斜手段の下に配される昇降手段であって、前記昇降手段の位置は調節可能であり、前記ハウジング手段に対する位置の調整は、前記傾斜軸を中心に前記傾斜手段の回転方向を調整する、昇降手段と、

前記傾斜軸を中心に前記傾斜手段の回転方向を維持するように、前記傾斜手段に対する支持を提供するサポート手段と、

作動を受け取るアクチュエータ手段であって、前記アクチュエータ手段の作動は、前記ハウジング手段に対し前記昇降手段の位置の調整を作動し、それにより前記傾斜手段の回転方向を調整する、アクチュエータ手段と、

前記傾斜手段を前記サポート手段に結合する結合手段であって、前記結合手段が、ピボット構造体を介して前記傾斜手段に枢動可能に結合され、前記ハウジング手段に対する前記昇降手段の位置の調整は、前記結合手段を通じて作動され、前記結合手段は、操作を受け取ることによって前記傾斜手段を前記サポート手段から分離するように構成される、結合手段と、

有するシステム。

【請求項 12】

前記結合手段は、前記昇降手段に結合されるクレビスを有し、前記ピボット構造体が、前記クレビスを通じてフィットするように構成され、前記ハウジング手段に対する前記昇降手段の位置の調整は、前記ピボット構造体と前記クレビスとの間の機械的係合を通じて作動される、請求項 11 に記載のシステム。

【請求項 13】

前記傾斜手段に結合され、前記傾斜手段に対する水平移動のために構成される可動手段を有し、前記ピボット構造体は、前記可動手段との結合を通じて前記傾斜手段に結合され、前記可動手段の水平移動は、前記傾斜手段の傾斜に基づく、請求項 12 に記載のシステム。

【請求項 14】

前記クレビスは開放端を有し、前記ピボット構造体は、小径を有するセグメントを含み、前記小径は、前記クレビスの開放端を通じてフィットするように構成され、前記傾斜手段を前記サポート手段から分離することは、小径を有する前記ピボット構造体のセグメントを前記クレビスとアラインすることによって手動で達成される、請求項 13 に記載のシステム。

【請求項 15】

前記ピボット構造体に結合されるリリース手段を更に有し、前記リリース手段は、小径を有する前記ピボット構造体のセグメントを前記クレビスとアラインするように動作可能である、請求項 14 に記載のシステム。