

【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2部門第3区分

【発行日】平成26年8月14日(2014.8.14)

【公表番号】特表2013-542085(P2013-542085A)

【公表日】平成25年11月21日(2013.11.21)

【年通号数】公開・登録公報2013-063

【出願番号】特願2013-535234(P2013-535234)

【国際特許分類】

B 2 3 P 19/06 (2006.01)

B 2 5 B 21/00 (2006.01)

【F I】

B 2 3 P 19/06

B 2 5 B 21/00 F

B 2 5 B 21/00 5 4 0 Z

【誤訳訂正書】

【提出日】平成26年6月30日(2014.6.30)

【誤訳訂正1】

【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】

単軸ヨー電動ボルト締め付けマシンであって、

ベースと、スタンドと、回転式サーボモーターと、エンコーダーと、出力回転軸と、小ベルト車と、歯付ベルトと、大ベルト車と、回転軸と、回転アームと、軸スリーブと、ガイドロッドと、カバー板スタンドと、電動締め付け軸アセンブリと、スリーブと、反作用力支持板と、専用スリーブと、反力スリーブと、サーボモーターと、トルクセンサーと、角度センサーと、接続軸と、を含み、

スタンドはベースに固定され、回転式サーボモーターとエンコーダーが設けられており、

回転式サーボモーターは出力回転軸に接続され、

出力回転軸に小ベルト車が設けられ、当該小ベルト車は、歯付ベルトによって大ベルト車とかみ合い、

大ベルト車は回転軸に接続され、

回転軸は回転アームに接続され、

回転アームに軸スリーブが設けられており、

ガイドロッドは、軸スリーブを介して回転アームに接続され、且つカバー板スタンドに固定され、

カバー板スタンド内に電動締め付け軸アセンブリが固定されており、

電動締め付け軸アセンブリに、サーボモーター、トルクセンサー、角度センサー、接続軸、電動締め付けヘッド、スリーブ、反作用力支持板、専用スリーブ、反力スリーブが取り付けられており、

トルクセンサーと角度センサーは、接続軸によって電動締め付け軸アセンブリに接続され、

電動締め付け軸アセンブリは、スリーブによって反作用力支持板に接続され、

専用スリーブは、電動締め付け軸アセンブリに接続され、且つ反作用力支持板の下方に配置されており、

反力スリーブは、反作用力支持板の下方に固定されている、
単軸ヨー電動ボルト締め付けマシン。

【請求項 2】

回転アームは、大ベルト車の駆動によって 360 度の円周往復回転運動ができる、
ことを特徴とする請求項 1 に記載の単軸ヨー電動ボルト締め付けマシン。

【請求項 3】

ガイドロッドは、互いに平行で、且つ回転アームと平行な二本のガイドロッドを含む、
ことを特徴とする請求項 1 に記載の単軸ヨー電動ボルト締め付けマシン。

【請求項 4】

軸スリーブは、ガイドロッドに対して前後に滑動可能であり、且つ位置を決めることが
できる、

ことを特徴とする請求項 1 に記載の単軸ヨー電動ボルト締め付けマシン。

【請求項 5】

反作用力支持板は、2 ~ 3 mm の スライド量 を有する、
ことを特徴とする請求項 1 に記載の単軸ヨー電動ボルト締め付けマシン。

【請求項 6】

反力スリーブは、専用スリーブを中心として対称であり、且つその間隔が調整可能な二
つの反力スリーブを含む、

ことを特徴とする請求項 1 に記載の単軸ヨー電動ボルト締め付けマシン。

【誤訳訂正 2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0004

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0004】

上記目的を実現するために、本発明が採用する技術的方案は、単軸ヨー電動ボルト締め
付けマシンであって、ベースと、スタンドと、回転式サーボモーターと、エンコーダーと、
出力回転軸と、小ベルト車と、歯付ベルトと、大ベルト車と、回転軸と、回転アームと、
軸スリーブと、ガイドロッドと、カバー板スタンドと、電動締め付け軸アセンブリと、
スリーブと、反作用力支持板と、専用スリーブと、反力スリーブと、サーボモーターと、
トルクセンサーと、角度センサーと、接続軸と、、を含み、スタンドはベースに固定され、
回転式サーボモーターとエンコーダーが設けられており、回転式サーボモーターは出力回
転軸に接続され、出力回転軸に小ベルト車が設けられ、当該小ベルト車は、歯付ベルトに
よって大ベルト車とかみ合い、大ベルト車は回転軸に接続され、回転軸は回転アームに接
続され、回転アームに軸スリーブが設けられており、ガイドロッドは、軸スリーブを介して
回転アームに接続され、且つカバー板スタンドに固定され、カバー板スタンド内に電動
締め付け軸アセンブリが固定されている。

【誤訳訂正 3】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0005

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0005】

前記電動締め付け軸アセンブリに、サーボモーター、トルクセンサー、角度センサー、
接続軸、電動締め付けヘッド、スリーブ、反作用力支持板、専用スリーブ、反力スリーブ
が取り付けられており、トルクセンサーと角度センサーは、接続軸によって電動締め付け
軸アセンブリに接続され、電動締め付け軸アセンブリは、スリーブによって反作用力支持
板に接続され、専用スリーブは、電動締め付け軸アセンブリに接続され、且つ反作用力支持
板の下方に配置されており、反力スリーブは、反作用力支持板の下方に固定されている
。

【誤訳訂正4】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0009

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0009】

前記反作用力支持板は、2～3mmのスライド量を有する。