

【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 5 区分
 【発行日】平成 29 年 10 月 5 日 (2017.10.5)

【公表番号】特表 2016-519626 (P2016-519626A)
 【公表日】平成 28 年 7 月 7 日 (2016.7.7)
 【年通号数】公開・登録公報 2016-040
 【出願番号】特願 2016-506291 (P2016-506291)
 【国際特許分類】

B 6 4 D 11/06 (2006.01)

B 6 0 N 3/00 (2006.01)

A 4 7 C 7/62 (2006.01)

【F I】

B 6 4 D 11/06

B 6 0 N 3/00 A

A 4 7 C 7/62 B

【誤訳訂正書】
 【提出日】平成 29 年 8 月 16 日 (2017.8.16)
 【誤訳訂正 1】
 【訂正対象書類名】明細書
 【訂正対象項目名】0 0 1 2
 【訂正方法】変更
 【訂正の内容】
 【0 0 1 2】

図 1 に戻ると、この実施形態において、支持アーム 1 0 0 は、1 つまたは複数の滑り止めスリーブ 1 0 8 を被覆された実質的に平坦なプロファイルを有して、実質的に U 字形状をなしている。乗客からの視野角における異なる需要に適合するために、短い方のアーム 1 1 2、1 1 4 は、長さを調整可能なように設計されてもよい。中心を外れた位置で止まるヒンジ機構が設けられる。この実施形態において、ヒンジ機構は、アーム 1 1 2、1 1 4 を受け入れるための陥凹部（例えば、1 1 9）の後壁（例えば、1 1 8）の形状および向きの設計を通じて、および、アーム 1 1 2、1 1 4 の係合部分におけるアーム 1 1 2、1 1 4 のプロファイルの設計を通じて、さらに、アーム（例えば、1 1 4）の端部（例えば、1 2 2）に形成される対応する孔（隠れている）に受け入れられる陥凹部（例えば、1 1 9）内の 2 つのピン留めヒンジ（隠れている）として実装される固定回転軸構成のアーム（例えば、1 1 4）の端部（例えば、1 2 2）と協働して、実現される。有利には、ヒンジ機構はしたがって、位置を安定して保持し、デバイス（例えば、PED 2 0 0（図 2））の重量を支持することができる。そのような実施形態において、支持アーム 1 0 0 は、デバイス（例えば、PED 2 0 0（図 2））の重量が支持されることによって、乗客（図示せず）に向いている中心を外れた位置において保持される。