

【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 4 区分

【発行日】令和 3 年 6 月 10 日 (2021.6.10)

【公開番号】特開 2019-25908 (P2019-25908A)

【公開日】平成 31 年 2 月 21 日 (2019.2.21)

【年通号数】公開・登録公報 2019-007

【出願番号】特願 2018-89788 (P2018-89788)

【国際特許分類】

B 2 9 C 33/38 (2006.01)

B 2 9 C 43/10 (2006.01)

【F I】

B 2 9 C 33/38

B 2 9 C 43/10

【手続補正書】

【提出日】令和 3 年 4 月 21 日 (2021.4.21)

【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】

物体 (190) の表面の第 1 の部分 (192 a') 及び第 2 の部分 (192 a'') への力の印加を制御する方法 (200) であって、前記方法 (200) は、

前記物体 (190) の前記表面の前記第 1 の部分 (192 a') に第 1 の力 (193 a) を加えるステップであって、前記第 1 の力 (193 a) は可撓性壁 (110 b) によって形成されたブラダ (111) を使用して加えられる、ステップと、

前記物体 (190) の前記表面の前記第 2 の部分 (192 a'') に第 2 の力 (193 b) を加えるステップであって、前記第 2 の力 (193 b) は前記ブラダ (111) を使用して加えられる、ステップと、

を含む、方法 (200)。

【請求項 2】

前記第 1 の力 (193 a) を加えるステップが、前記ブラダ (111) を加圧するステップを含む、請求項 1 に記載の方法 (200)。

【請求項 3】

前記第 2 の力 (193 b) を加えるステップが、前記ブラダ (111) の内部に配置された接触部材 (120) に外力 (195) を加えるステップを含む、請求項 1 に記載の方法 (200)。

【請求項 4】

前記接触部材 (120) が透過性であり、

前記第 1 の力 (193 a) を加えるステップが、前記ブラダ (111) を加圧するステップを含み、

前記ブラダ (111) を加圧するステップが、前記第 2 の力 (193 b) に加えて、前記物体 (190) の前記表面の前記第 2 の部分 (192 a'') に前記第 1 の力 (193 a) を加えるステップをさらに含む、

請求項 3 に記載の方法 (200)。

【請求項 5】

前記物体 (190) と背部支持体 (170) との間に前記ブラダ (111) を配置する

ステップをさらに含み、前記接触部材（１２０）に前記外力（１９５）を加えるステップは、前記背部支持体（１７０）を前記物体（１９０）に向けて前進させるステップを含む、請求項３または４に記載の方法（２００）。

【請求項６】

前記第１の力（１９３ａ）の大きさが前記第２の力（１９３ｂ）の大きさと異なる、請求項１から５のいずれか１項に記載の方法（２００）。

【請求項７】

前記第１の力（１９３ａ）を加えるステップと前記第２の力（１９３ｂ）を加えるステップが、時間的に重なり合う、請求項１から６のいずれか１項に記載の方法（２００）。

【請求項８】

前記第１の力（１９３ａ）を加えるステップと前記第２の力（１９３ｂ）を加えるステップが、時間的にずらされている、請求項１から６のいずれか１項に記載の方法（２００）。

【請求項９】

前記第１の力（１９３ａ）及び前記第２の力（１９３ｂ）を加えながら、前記第１の力（１９３ａ）又は前記第２の力（１９３ｂ）を変化させるステップをさらに含む、請求項１から６のいずれか１項に記載の方法（２００）。

【請求項１０】

ブラダ（１１１）を形成する可撓性壁（１１０ｂ）であって、  
前記可撓性壁（１１０ｂ）は内面を含み、  
前記内面は接触部分（１１６ｂ）及び非接触部分（１１６ａ）を含む、可撓性壁（１１０ｂ）と、  
前記可撓性壁（１１０ｂ）の前記内面の前記接触部分（１１６ｂ）に接触する接触部材（１２０）であって、  
前記接触部材（１２０）は、前記可撓性壁（１１０ｂ）の前記内面の前記非接触部分（１１６ａ）から離れて配置されている、接触部材（１２０）と、  
を備える、加圧工具装置（１００）。

【請求項１１】

前記接触部材（１２０）が透過性である、請求項１０に記載の加圧工具装置（１００）。

【請求項１２】

前記接触部材（１２０）が圧縮可能である、請求項１０または１１に記載の加圧工具装置（１００）。

【請求項１３】

前記接触部材（１２０）が、前記内面の前記接触部分（１１６ｂ）に取り付けられている、請求項１０から１２のいずれか１項に記載の加圧工具装置（１００）。

【請求項１４】

制御装置（１８０）及びバルブ（１３０）をさらに備え、前記制御装置（１８０）は、前記ブラダ（１１１）の内部の圧力を制御するために前記バルブ（１３０）に通信可能に結合されている、請求項１０から１３のいずれか１項に記載の加圧工具装置（１００）。

【請求項１５】

制御装置（１８０）及び背部支持体（１７０）をさらに備え、前記制御装置（１８０）は、前記接触部材（１２０）の圧縮を制御するために前記背部支持体（１７０）に通信可能に結合されている、請求項１０から１４のいずれか１項に記載の加圧工具装置（１００）。