

【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】令和2年2月6日(2020.2.6)

【公表番号】特表2019-501076(P2019-501076A)

【公表日】平成31年1月17日(2019.1.17)

【年通号数】公開・登録公報2019-002

【出願番号】特願2018-552932(P2018-552932)

【国際特許分類】

B 6 2 M 15/00 (2006.01)

【F I】

B 6 2 M 15/00

【手続補正書】

【提出日】令和1年12月17日(2019.12.17)

【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】

入力組立体(22)と、出力組立体(24)と、それらの間を機能的に接続する伝動システム(26)とを備える、サイクル(10)のための駆動機構(20)であって、

前記入力組立体(22)が、それを介して投入力が提供される回転駆動軸(32)と、前記駆動軸から分離された第1及び第2の駆動点(30a、30b)とを画定し、前記駆動軸を中心とした前記駆動点の角運動をもたらすべく前記投入力を利用するように構成され、前記入力組立体が、互いに強固に取り付けられ、前記駆動軸を中心として回転するよう構成され、それぞれ前記第1及び第2の駆動点のうちの1つと関連付けられる、第1及び第2の駆動プレート部材(28a、28b)を備え、

前記出力組立体(24)が、回転ホイール軸(38)と、前記ホイール軸から分離された第1及び第2のホイール点(36a、36b)とを画定し、前記ホイール点が前記ホイール軸を中心として回転するように前記駆動点の角運動により駆動されるように構成され、前記出力組立体が、互いに強固に取り付けられ、前記ホイール軸を中心として回転するよう構成され、それぞれ前記第1及び第2のホイール点のうちの1つと関連付けられる、第1及び第2のホイールプレート部材(34a、34b)を備え、

前記伝動システム(26)が、前記入力組立体(22)から前記出力組立体(24)への運動の伝達を容易にするように構成され、前記第1の駆動点(30a)に関してその第1の端(41a)及び前記第1のホイール点(36a)に関してその第2の端(43a)でピボット式に連接される第1の伝動部材(40a)と、前記第2の駆動点(30b)に関してその第1の端(41b)及び前記第2のホイール点(36b)に関してその第2の端(43b)でピボット式に連接される第2の伝動部材(40b)とを備え、前記駆動軸(32)を中心とした各駆動プレート部材の回転により、それぞれの伝動部材が動作することで、対応するホイールプレート部材がホイール軸(38)を中心として回転するよう、前記伝動部材のそれぞれには、その各端に、前記プレート部材(28、34)のうちの1つを内部に受け入れる円形のプレート受入穴(42、44)が形成される、駆動機構(20)。

【請求項2】

前記入力組立体(22)に強固に接続され、ユーザが踏むことにより前記駆動軸(32)と一致する軸を中心として回転させられるように構成された2つのクランクアーム(5

0)を備えるペダル・クランク組立体(1 8)をさらに備える、請求項1に記載の駆動機構(2 0)。

【請求項 3】

前記ペダル・クランク組立体(1 8)が、

前記クランクアーム(5 0)のうちの 1 つの縦軸(1 8 a)と、

前記第 1 の駆動点(3 0 a)と前記駆動軸(3 2)を接続するラインと、
の間にペダル位相角()を画定し、

前記ペダル位相角がサイクルの使用中に一定である、

請求項2に記載の駆動機構(2 0)。

【請求項 4】

前記プレート部材(2 8、3 2)のうちの少なくとも 1 つが、ディスクとして形成され
、そのそれぞれのプレート受入穴内に同軸に嵌め込まれる、先行する請求項のいずれか 1
に記載の駆動機構(2 0)。

【請求項 5】

前記少なくとも 1 つのプレート部材(2 8、3 4)とそのそれぞれのプレート受入穴(4 2、4 4)との摩擦を低減するように構成された摩擦低減装置をさらに備える、請求項
4に記載の駆動機構(2 0)。

【請求項 6】

前記摩擦低減装置が転がり要素ベアリングを備える、請求項5に記載の駆動機構(2 0)。

【請求項 7】

一方の前記伝動部材(4 0)に受け入れられるプレート部材(2 8、3 4)が、他方の
前記伝動部材に受け入れられるプレート部材よりも大きい、先行する請求項のいずれか一
項に記載の駆動機構(2 0)。

【請求項 8】

前記伝動部材(4 0)の一端(4 1、4 3)に形成された収容穴(1 8 2)内に回転可
能に受け入れられる円形の調節要素(1 8 0)をさらに備え、前記調節要素が、内部に偏
心して形成されたプレート受入穴(4 2、4 4)を備える、先行する請求項のいずれか一
項に記載の駆動機構(2 0)。

【請求項 9】

前記調節要素(1 8 0)を前記収容穴内の複数の角位置に拘束するように構成される、
請求項8に記載の駆動機構(2 0)。

【請求項 10】

前記第 1 及び第 2 の駆動点(3 0 a、3 0 b)が、約 30°から約 150°までの間の
駆動変位角度(d)だけ互いから角分離される、先行する請求項のいずれか一項に記載
の駆動機構(2 0)。

【請求項 11】

前記駆動変位角度(d)が約 45°から約 135°までの間である、請求項1 0に記
載の駆動機構(2 0)。

【請求項 12】

前記駆動変位角度(d)が約 80°から約 100°までの間である、請求項1 1に記
載の駆動機構。

【請求項 13】

前記駆動変位角度(d)が約 90°である、請求項1 2に記載の駆動機構(2 0)。

【請求項 14】

前記第 1 及び第 2 のホイール点(3 0 a、3 0 b)が、前記駆動変位角度とほぼ同じホ
イール変位角度(w)だけ互いから角分離される、請求項1 0 ~ 請求項1 3のいずれか
一項に記載の駆動機構(2 0)。

【請求項 15】

先行する請求項のいずれか一項に記載の駆動装置(2 0)を備えるサイクル(1 0)。