

【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 3 部門第 5 区分
 【発行日】平成 27 年 4 月 30 日 (2015.4.30)

【公開番号】特開 2013-44083 (P2013-44083A)
 【公開日】平成 25 年 3 月 4 日 (2013.3.4)
 【年通号数】公開・登録公報 2013-011
 【出願番号】特願 2012-129736 (P2012-129736)
 【国際特許分類】

D 0 1 H 5/56 (2006.01)

D 0 1 H 5/22 (2006.01)

D 0 1 H 5/50 (2006.01)

【F I】

D 0 1 H 5/56

D 0 1 H 5/22

D 0 1 H 5/50

【手続補正書】

【提出日】平成 27 年 3 月 17 日 (2015.3.17)

【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】

牽伸機構と、各下側ロールが取付けられた牽伸機構下側部分と、各上側ロールが取付けられた牽伸機構下側部分とを有する、紡績前処理機であって、上記上側部分は非加重の開き位置から加重された閉じ位置まで且つその逆に移動可能であると共に、上記各上側ロールの押圧デバイスに対して繫止解除／繫止デバイスが配備されるという紡績前処理機上のデバイスにおいて、

上記繫止解除／繫止デバイス(15；15'、15"；20、21、22)は、当該片手式操作デバイスによれば、上記牽伸機構(S)の押圧デバイス(11a～11d；9₁～9₄)の繫止解除および開きが一回の動作段階において行われ、且つ、上記牽伸機構(S)の上記押圧デバイス(11a～11d；9₁～9₄)の閉じおよび繫止が一回の動作段階において行われるという片手式操作デバイスを提供することを特徴とする、デバイス。

【請求項 2】

前記片手式操作デバイスに依れば、繫止解除および開きが一回の動作段階において連続して行われること、および、閉じおよび繫止が一回の動作段階において連続して行われることが許容されることを特徴とする、請求項 1 記載のデバイス。

【請求項 3】

前記牽伸機構は、片手を使用し、繫止解除されると同時に開かれ、且つ、閉じられると同時に繫止されることを特徴とする、請求項 1 または 2 に記載のデバイス。

【請求項 4】

前記片手式操作デバイスは、枢動軸心の回りで回動可能な握り柄を有することを特徴とする、請求項 1 乃至 3 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 5】

前記繫止解除／繫止デバイス(15)は前記開き／閉じデバイス(29)と組合わせたに協働することを特徴とする、請求項 1 乃至 4 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 6】

前記握り柄は、閉じ位置においては閉じ手段により固定可能であり、且つ、制御アームを操作することを特徴とする、請求項4に記載のデバイス。

【請求項 7】

前記制御アームの回動の経路内へと繫止レバーの駆動器アームが突出することを特徴とする、請求項6に記載のデバイス。

【請求項 8】

前記繫止レバーは、その開始位置に在るとき、回動ラッチの閉じ位置を支持することを特徴とする、請求項7に記載のデバイス。

【請求項 9】

前記繫止解除 / 繫止デバイスは、開き用捕捉体と、閉じ用捕捉体と、固定位置に在るボルトとを備えて成ることを特徴とする、請求項 1 乃至 8 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 10】

前記繫止解除 / 繫止デバイスは、前記開き用捕捉体に対して力を及ぼし得る握り柄を有することを特徴とする、請求項9に記載のデバイス。

【請求項 11】

前記開き用捕捉体は枢動軸受の回りで枢動可能であることを特徴とする、請求項9または10に記載のデバイス。

【請求項 12】

前記閉じ用捕捉体は枢動軸受の回りで枢動可能であることを特徴とする、請求項9乃至 11 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 13】

前記開き用捕捉体と閉じ用捕捉体との間には張設スプリングが作用することを特徴とする、請求項9乃至 11 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 14】

前記張設スプリングの一端は前記開き用捕捉体に係合し、且つ、他端は前記閉じ用捕捉体に係合することを特徴とする、請求項13に記載のデバイス。

【請求項 15】

前記開き用捕捉体は、前記閉じ用捕捉体における凹所に対して係合および離脱すべく移動される様に配置された突出部に作用することを特徴とする、請求項9乃至 13 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 16】

開くために、枢動的に取付けられた握り柄は、枢動的に取付けられた開き用捕捉体を、閉じ用捕捉体との噛合係合および / または摩擦係合から離脱させる様にも移動させることを特徴とする、請求項9乃至 15 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 17】

開くために、前記開き用捕捉体と前記閉じ用捕捉体との間の張設スプリングのスプリング力は、前記牽伸機構の押圧の間において上記閉じ用捕捉体の同時的な枢動開きを行うことを特徴とする、請求項 1 乃至 13に記載のデバイス。

【請求項 18】

前記牽伸機構を閉じるために、前記握り柄は端部停止部に対して押圧されるべく配置されることから、前記開き用捕捉体は自由に回動可能であることを特徴とする、請求項16に記載のデバイス。

【請求項 19】

閉じ操作の直前において、前記閉じ用捕捉体は、固定位置にあるボルトの回りに係合すると共に、該閉じ用捕捉体は、噛合係合および / または摩擦係合により前記開き用捕捉体内に係合する如き様式で上記開き用捕捉体を回動させることを特徴とする、請求項9に記載のデバイス。

【請求項 20】

前記ボルトは所定位置に繫止可能であることを特徴とする、請求項 19 に記載のデバイ

ス。

【請求項 2 1】

各上側ロールには押圧デバイスが割当てられることを特徴とする、請求項 1 乃至 2 0 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 2】

各押圧デバイスは、一本の加圧アームおよび 2 つの加圧要素を有することを特徴とする、請求項 1 乃至 2 1 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 3】

前記加圧アームは門形フレーム状の構成であることを特徴とする、請求項 2 2 に記載のデバイス。

【請求項 2 4】

各加圧アームは、前記加圧要素と一体的に、枢動もしくは旋回軸受の回りに枢動可能または旋回可能であることを特徴とする、請求項 2 2 または 2 3 に記載のデバイス。

【請求項 2 5】

前記枢動および旋回軸受は、一方の門形フレーム・アームの下端部に対して割当てられることを特徴とする、請求項 2 4 に記載のデバイス。

【請求項 2 6】

前記繫止解除 / 繫止デバイスは、他方の門形フレーム・アームの下端部に対して割当てられることを特徴とする、請求項 1 乃至 2 5 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 7】

前記繫止解除 / 繫止デバイスは、繊維材料の流れ方向に配向されることを特徴とする、請求項 1 乃至 2 6 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 8】

前記繫止解除 / 繫止デバイスは、相次いで配置された前記各加圧アームと並列に配置されることを特徴とする、請求項 1 乃至 2 6 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 9】

前記繫止解除 / 繫止デバイスは、相次いで配置された前記各加圧アームに沿い且つその外側に配置されることを特徴とする、請求項 1 乃至 2 6 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 3 0】

同一の握り柄により操作可能である少なくとも 2 台の繫止解除 / 繫止デバイスが配備されることを特徴とする、請求項 1 乃至 2 9 のいずれか一項に記載のデバイス。