

【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 4 月 9 日 (2020.4.9)

【公表番号】特表 2019-503919 (P2019-503919A)  
 【公表日】平成 31 年 2 月 14 日 (2019.2.14)  
 【年通号数】公開・登録公報 2019-006  
 【出願番号】特願 2018-526938 (P2018-526938)  
 【国際特許分類】

**B 6 2 B 5/04 (2006.01)**

**G 0 5 G 1/46 (2008.04)**

**G 0 5 G 7/04 (2006.01)**

【F I】

B 6 2 B 5/04 C

G 0 5 G 1/46

G 0 5 G 7/04 Z

【誤訳訂正書】  
 【提出日】令和 2 年 2 月 26 日 (2020.2.26)  
 【誤訳訂正 1】  
 【訂正対象書類名】明細書  
 【訂正対象項目名】0 0 2 0  
 【訂正方法】変更  
 【訂正の内容】  
 【0 0 2 0】

この態様に関して、各カムは接続棒を作動し、そのカムの遠位端は、ブラケットを回転させ、ブラケットは、ブラケットの 2 つのレッグの交差部の高さにおいて車両フレームに対して回転し、且つ、支持脚を傾動するように配置される。

【誤訳訂正 2】  
 【訂正対象書類名】明細書  
 【訂正対象項目名】0 0 3 9  
 【訂正方法】変更  
 【訂正の内容】  
 【0 0 3 9】

このために、リンク装置 (12) は、ペダル (7) の軸 (9) に接続されたカム (11) によって作動される接続棒 (15) を備える。接続棒 (15) は、カムの遠位端 (16) を含み、遠位端は、ブラケット (17) を回転作動し、ブラケットは、車両 (2) のフレーム (8) に固定されたベアリング (18) の回転軸上で、ブラケットの 2 つのレッグの交差部の高さにおいて、自由に回転するように取り付けられている。

【誤訳訂正 3】  
 【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】

キャスト上の車両 (2) を床上で安定させるための機械システム (1) であって、2 つの安定状態、即ち、前記キャスト (3) 上に前記車両 (2) が乗っている解除状態、及び、前記車両 (2) が前記床上で不動化される起動状態、を採用でき、

- 前記床から所定距離にある第 1 の引込み位置と、前記床に対する機械的摩擦によって

前記車両（２）を不動化させる接触位置との間で移動可能な、前記床上に乗るための支持脚（４）と、

- 前記支持脚（４）を機械的に制御するための手段（５）であって、前記制御手段（５）が、前記起動状態及び前記解除状態に対応する２つの安定位置の間で移動可能である、制御手段と、

- 前記制御手段（５）の変位を同時に全ての前記支持脚（４）へ伝達するための機械的手段（６）と、

を含み、

前記支持脚（４）が、前記キャスト（３）の間に配置され、各支持脚（４）が、前記機械的手段（６）に接続された接続部品と、前記床と接触するように適合された支持部品と、を含む構造を有し、前記２つの部品が回動可能に取り付けられ、その間に差し込まれた弾性復帰手段（３７）を備え、

前記制御手段（５）が、前記車両（２）のフレーム（８）に対して回轉可能なペダル（７）からなり、前記ペダル（７）は軸（９）を回轉作動し、前記軸（９）には、少なくとも１つの支持脚（４）を作動するリンク装置（１２）に各々接続された複数のカム（１１）が取り付けられており、前記機械的手段（６）が、前記カム（１１）及び前記リンク装置（１２）を含み、

各カム（１１）が接続棒（１５）を作動し、前記接続棒（１５）の遠位端（１６）が、ブラケット（１７）を回轉作動し、前記ブラケットは、当該ブラケットの２つのレッグ（２０、２１）の交差部の高さで前記車両（２）の前記フレーム（８）に対して回動し、且つ、１つの支持脚（４）を傾動させるように配置され、前記機械的手段（６）が、前記接続棒（１５）及び前記ブラケット（１７）を含む、システム。

#### 【請求項２】

各支持脚（４）が、前記床に傾斜作用を加え、その水平成分が、少なくとも別の１つの支持脚（４）の水平成分と逆方向であり、前記水平成分が、各支持脚（４）に最も近いキャスト（３）の方向に方向付けられる、請求項１に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。

#### 【請求項３】

前記各支持脚（４）が、少なくとも別の１つの支持脚（４）に向かって方向付けられる、請求項２に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。

#### 【請求項４】

複数の前記支持脚（４）の前記床への接触面が、互いに平行に方向付けられた細長い線状部分を含む、請求項１～３のいずれか１項に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。

#### 【請求項５】

前記ペダル（７）によって作動される前記軸（９）が、前記ペダル（７）の両側に配置された２つのカム（１１）を備え、各リンク装置（１２）が２つの支持脚（４）の動作を制御する、請求項１～４のいずれか一項に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。

#### 【請求項６】

前記リンク装置（１２）が前記ペダルをロック位置及びアンロック位置に自動ロックするための機械システムを含む、請求項１～５のいずれか一項に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。

#### 【請求項７】

前記ペダルが前記起動状態に対応する位置へ接近したとき、前記接続棒（１５）によって前記カム（１１）へ加えられる力の垂直成分がその方向を変えて、前記ペダル（７）をロック位置へ向かって付勢する、請求項１～６のいずれか一項に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。

#### 【請求項８】

前記ペダル（７）が前記解除状態に対応する位置へ接近したとき、少なくとも１つのブラケット（１７）の第１レッグ（２０）に接続されたジャッキ（１９）が、前記位置へ向かって前記ペダル（７）を付勢する力を加える、請求項１～７のいずれか一項に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。

【請求項９】

前記接続棒（１５）が前記ブラケット（１７）の前記第１レッグ（２０）に回転式に接続され、１つの支持脚（４）が他方のレッグ（２１）に接続される、請求項８に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。

【請求項１０】

前記機械的手段（６）の連結棒（２２）が前記ブラケット（１７）の前記第１レッグ（２０）にヒンジ式に接続され、前記連結棒（２２）の他方の端（２５）が他の１つの支持脚（４）に接続されて、前記ブラケット（１７）が回転したときに前記支持脚を傾動させる、請求項９に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。

【請求項１１】

前記連結棒（２２）が、少なくとも１つのネジ部を介して調節可能な２つの区分（２２０）を含み、前記連結棒（２２）の長さを調整することによって、前記支持脚（４）への前記ペダル（７）の運動の伝達を調節できるようにする、請求項１０に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。

【請求項１２】

前記支持脚（４）が、前記ブラケット（１７）又は前記連結棒（２２）に接続された角度伝達部品（２８）によって形成された接続部品と、その自由端（３２）が前記床に乗るためのシュー（３３）を備える鋳形部品（３１）によって形成された支持部品と、から成り、前記部品（２８、３１）が、前記車両（２）の前記フレーム（８）に接続されたベアリング（３４）において回転するシャフト（３６）の周りで自由に回転し、前記角度伝達部品（２８）が、移動するときに前記鋳形部品（３１）を駆動し、弾性復帰手段（３７）が機械的に前記部品（２８、３１）を接続する、請求項１０に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。

【請求項１３】

前記弾性手段（３７）が、板ばねの積層物（３８）で形成される、請求項１２に記載のキャスト（３）上の車両（２）を床上で安定させるためのシステム（１）。