

【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 1 部門第 2 区分

【発行日】平成25年11月28日 (2013.11.28)

【公開番号】特開2011-92706(P2011-92706A)

【公開日】平成23年5月12日 (2011.5.12)

【年通号数】公開・登録公報2011-019

【出願番号】特願2010-235017(P2010-235017)

【国際特許分類】

A 6 1 G 7/05 (2006.01)

【F I】

A 6 1 G 7/06

【手続補正書】

【提出日】平成25年10月15日 (2013.10.15)

【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】

プラットフォーム 1 0 8 から機器 1 0 5 を支持する装置 1 0 0 であって、
前記プラットフォーム 1 0 8 において当該装置 1 0 0 を取り付けるクランプ 1 4 0 と、
前記機器 1 0 5 を受ける取付板 3 0 0 と、
該取付板 3 0 0 を前記クランプ 1 4 0 と相互接続するクラッチ・アセンブリであって、前
記プラットフォーム 1 0 8 の上方の前記取付板の上昇位置から前記プラットフォーム 1 0
8 の下方の前記取付板 3 0 0 の下降位置への前記取付板 3 0 0 の移動時に前記取付板 3 0
0 と被支持機器 1 0 5 との全体的に同じ予め画定された整列関係を保持するように動作可
能なクラッチ・アセンブリ 2 1 5 と、
ばね 2 5 5 により前記クラッチ・アセンブリ 2 1 5 に接続されるアクチュエータ・ハンド
ル 2 3 5 とを含み、
停留位置にある前記アクチュエータ・ハンドル 2 3 5 及びばね 2 5 5 は、前記上昇位置と
前記下降位置との間の任意の可変的な位置に前記取付板 3 0 0 及び被支持機器 1 0 5 を固
定するように、前記クラッチ・アセンブリ 2 1 5 に対する摩擦拘束を生ずる、取付装置 1
0 0。

【請求項 2】

前記クランプ 1 4 0 に対して垂直の面に沿って回転するように旋回可能に接続された延長
アーム 1 8 5 を含み、
前記クラッチ・アセンブリ 2 1 5 の少なくとも一部が前記延長アーム 1 8 5 内に配置され
る、請求項 1 に記載の取付装置 1 0 0。

【請求項 3】

前記アクチュエータ・ハンドル 2 3 5 に力を加えることにより、前記ばね 2 5 5 が、前記
クラッチ・アセンブリ 2 1 5 に対する摩擦拘束、並びに前記上昇位置と前記下降位置との
間の前記取付板 3 0 0 及び被支持機器 1 0 5 の移動を解除する、請求項 1 または 2 に記載
の取付装置 1 0 0。

【請求項 4】

前記取付板 3 0 0 及び被支持機器 1 0 5 の移動の解除を制御するアクチュエータ・ハンド
ル 2 3 5 をさらに含んでおり、前記アクチュエータ・ハンドル 2 3 5 の整列関係を、前記
上昇位置から前記下降位置への前記取付板 3 0 0 の移動時に前記取付板 3 0 0 の前記全体

的に同じ予め画定された整列関係に保持する請求項 1 乃至 3 のいずれかに記載の取付装置 100。

【請求項 5】

アクチュエータ・ハンドル 235、筐体及び延長アーム 185 をさらに含んでおり、前記取付板 300 は前記筐体 212 に取り付けられており、該筐体 212 は前記延長アーム 185 に旋回接続されており、該延長アーム 185 は前記クランプ 140 に旋回接続されており、前記アクチュエータ・ハンドル 235 に力を加えることにより、前記クラッチ・アセンブリ 215 及び前記取付板 300 の移動の拘束を解除する、請求項 1 乃至 4 のいずれかに記載の取付装置 100。

【請求項 6】

前記クラッチ・アセンブリ 215 は、
前記延長アーム 185 を前記筐体 212 及び前記取付板 300 に旋回接続する第一のシャフト 250 に沿って第一の歯車 252 及び滑車ドラム 270 に堅固に接続されているブレーキ・ドラム 245 と、
前記延長アーム 185 を前記クランプ 140 に旋回接続する第二のシャフト 194 に堅固に取り付けられている第二の滑車ドラム 280 と、
前記筐体 212 に堅固に取り付けられており前記第一の歯車 252 と咬み合い係合している第二の歯車 265 と、
前記第一の滑車ドラム 270 を前記第二の滑車ドラム 280 に相互接続する滑車ベルト 275 と
を含んでおり、前記第一の滑車ドラム 270 の摩擦拘束が、前記延長アーム 185、前記筐体 212、前記取付板 300、及び前記被支持機器 105 の移動を拘束するように前記第二の滑車ドラム 280 及び前記第二の歯車 265 の移動からの拘束を生ずる、請求項 1 乃至 5 のいずれかに記載の取付装置 100。

【請求項 7】

前記アクチュエータ・ハンドル 235 に前記力を加えることにより、前記取付板 300 及び機器 105 が前記上昇位置と前記下降位置との間を移動するように、前記第一の滑車ドラム 270 に対する摩擦拘束を解除するばね 255 の拡張を生ずる、請求項 1 乃至 6 のいずれかに記載の取付装置 100。

【請求項 8】

ばね 255 が、前記上昇位置と前記下降位置との間の任意の可変的な位置からの当該取付装置 100 及び被支持機器 105 の移動を拘束し得る、請求項 7 に記載の取付装置 100。

【請求項 9】

前記滑車ベルト 275 は、前記第一及び第二の滑車ドラム 270 及び 280 に設けられた突起と係合する突起を含んでいる、請求項 7 に記載の取付装置 100。

【請求項 10】

前記第一及び第二の歯車 252、265、前記第一及び第二の滑車ドラム 270、280、並びに前記ブレーキ・ドラム 245 は 1 対 1 比構成にある、請求項 7 に記載の取付装置 100。

【請求項 11】

前記上昇位置と前記下降位置との間での前記取付板 300 の移動は、前記第一の歯車 252 及び取り付けられた第一の滑車ドラム 270 の前記延長アーム 185 及び前記第二の滑車ドラム 280 に関する回転を生ずる、請求項 7 に記載の取付装置 100。

【請求項 12】

プラットフォーム 108 から機器 105 を支持する方法であって、
取付板 300 を含む当該取付装置 100 がクラッチ・アセンブリ 215 と接続している状態で、前記プラットフォーム 108 において取付装置 100 を取り付けのステップと、
前記取付板 300 において前記機器 105 を結合するステップであって、前記機器 105 の移動が前記クラッチ・アセンブリ 215 に対する摩擦拘束により制約される、結合する

ステップと、

前記取付板 3 0 0 及び被支持機器 1 0 5 の前記移動時に前記取付板 3 0 0 と被支持機器 1 0 5 との同じ全体的な予め画定された整列関係を保ちつつ前記プラットフォーム 1 0 8 の上方の上昇位置と前記プラットフォーム 1 0 8 の下方の下降位置との間で前記取付板 3 0 0 及び被支持機器 1 0 5 を移動させるように、アクチュエータ・ハンドル 2 3 5 に加わる力に応じて前記クラッチ・アセンブリ 2 1 5 に対する摩擦拘束を解除するステップとを備えた方法。