

【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4部門第1区分

【発行日】平成27年9月24日(2015.9.24)

【公表番号】特表2014-531532(P2014-531532A)

【公表日】平成26年11月27日(2014.11.27)

【年通号数】公開・登録公報2014-065

【出願番号】特願2014-524485(P2014-524485)

【国際特許分類】

E 03 C 1/042 (2006.01)

G 05 G 1/04 (2006.01)

F 16 K 31/44 (2006.01)

F 16 K 11/074 (2006.01)

【F I】

E 03 C 1/042 C

G 05 G 1/04 Z

F 16 K 31/44 C

F 16 K 31/44 D

F 16 K 31/44 F

F 16 K 11/074 B

【手続補正書】

【提出日】平成27年8月7日(2015.8.7)

【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】

機械式の多軸ハンドルによって操作可能な制御機構であって、前記ハンドルは、第1の回転軸と第2の回転軸の回りで動くことが可能であり、前記制御機構は、

ベースブロック、ベース固定板、及び前記ベース固定板上で移動可能な可動板を有する操作装置であって、前記ベース固定板上で前記可動板が回転することで第1の制御パラメータが設定され、前記ベース固定板上で前記可動板が摺動することで第2の制御パラメータが設定される、操作装置と、

前記ハンドルの回転運動を前記操作装置向けの制御コマンドに変換する運動変換アセンブリと

を備え、前記運動変換アセンブリは、

ロッカート、

前記第1の回転軸の回りでの前記ハンドルの回転運動を前記操作装置向けの制御コマンドに変える部材と、

前記第2の回転軸の回りでの前記ハンドルの回転運動を前記操作装置向けの制御コマンドに変える長尺ロッドとを備え、

前記部材は、前記ハンドルに固定されるとともに前記ベースブロックに固定されており、前記部材は、前記ハンドルが前記第1の回転軸の回りで回転しているときに、前記ベース固定板上で可動板を回転させる前記ベースブロックを回転させ、

前記ハンドルが前記第2の回転軸の回りで回転しているときに前記長尺ロッドが前記操作装置に対してほぼ前後に移動するように、前記ロッドは、前記第2の回転軸から離れた位置で前記ハンドルに固定されており、

前記ロッドの第2の端部は前記ロッカーに固定されており、かつ、前記ロッカーは前記部材に固定されており、それにより、前記ロッドが前記操作装置に向かって移動するかあるいは前記操作装置から離れるように移動したときには前記ロッカーが前記ベース固定板上で摺動する、制御機構。

**【請求項2】**

前記ロッカーの前記第2の端部は前記可動板に固定されている、請求項1に記載の制御機構。

**【請求項3】**

前記ロッドが前記操作装置に向かって移動するかあるいは前記操作装置から離れるようにX軸に沿って移動したときに、前記ロッカーは、前記X軸に直交するY軸に沿って可動板を摺動させる、請求項1又は2に記載の制御機構。

**【請求項4】**

前記運動変換アセンブリは、前記可動板に作動連結されたレバーを備え、前記レバーを傾けることで、前記ベース固定板上で前記可動板が摺動して前記第2の制御パラメータが設定され、前記ロッカーの前記第2の端部は前記レバーに固定されており、それにより、前記ロッドが前記操作装置に向かって移動するかあるいは前記操作装置から離れるように移動したときには前記ロッカーが前記レバーを傾かせる、請求項1に記載の制御機構。

**【請求項5】**

前記操作装置は水栓のカートリッジである、請求項1～4のいずれか一項に記載の制御機構。

**【請求項6】**

前記第1の制御パラメータは温水と冷水の混合比であり、前記第2の制御パラメータは前記水栓の全体の水流量である、請求項5に記載の制御機構。

**【請求項7】**

前記運動変換アセンブリはトンネル内に設けられている、請求項1～6のいずれか一項に記載の制御機構。

**【請求項8】**

前記機械式の多軸ハンドルを備える、請求項1～7のいずれか一項に記載の制御機構。

**【請求項9】**

前記回転軸は、前記ハンドル内に位置する略共通の点を通って交差する、請求項8に記載の制御機構。

**【請求項10】**

前記回転軸は、前記ハンドルの長手方向寸法の中間を通過する、請求項8に記載の制御機構。

**【請求項11】**

前記回転軸は、前記ハンドルの握ることができる部分の中間を通過する、請求項8に記載の制御機構。

**【請求項12】**

前記回転軸は相互に独立している、請求項8に記載の制御機構。

**【請求項13】**

前記回転軸は互いに略直交している、請求項8に記載の制御機構。

**【請求項14】**

前記ハンドルは前記運動変換アセンブリの両側に延びている、請求項8に記載の制御機構。

**【請求項15】**

前記運動変換アセンブリは前記回転軸のうちの1つと重なっている、請求項8に記載の制御機構。