

G05G 機械的構成のみによって特徴づけられた制御装置または制御系（“ ボーデン ” または類似の機構 F 1 6 C 1 / 1 0 ; この目的に特有でない伝動装置または機械 F 1 6 H ; 回転運動を伝達する伝動装置のための変速または逆転機構 F 1 6 H 5 9 / 0 0 から 6 3 / 0 0 ）

注

(1) このサブクラスは以下のものを包含する

機械的制御のための一般適用部材

1 以上の所定位置へ部材を移動させるための機械体系

(2) 単一の他のクラスに分類する特殊な機械または装置の制御に特有なシステムは、当該機械または装置に関連するクラスに分類する。

例：

A61G	13/02	手術台調節のための制御[6]
A61G	15/02	手術いす調節のための制御[6]
A63F	13/02	電子的に発生させるディスプレイを使うゲーム用の付属品[7]
B25J		マニプレータ、例．そのための制御[6]
B60K	26/00	車両における推進装置用制御装置の配置または取り付け[6]
B60T	7/00	車両制動初動手段[6]
B62D	33/073	チルトキャブ制御装置[6]
B62K	21/00	自転車操向装置[6]
B62K	23/00	自転車に特に適した乗手の操作する制御[6]
B62L	3/00	自転車に特に適した制動作動機構[6]
B63H	25/02	船舶操舵入力手段[6]
B66B	1/00	エレベータ用制御[6]
B66C	13/18	クレーン用制御システムまたは装置[6]
B66C	13/56	クレーン操作用ハンドルまたはペダル装置[6]
E02F	9/20	掘削機または土砂移送機械用制御装置[6]
F16C	3/28	調節できるクランクまたは偏心輪[6]
F16D	43/00	自動クラッチ[6]
F16K	31/00,	
	33/00	弁用制御[6]
F16P	3/00	機械の制御または操作とともに作動する安全装置[6]
F16P	7/02	危険状態発生時機械の停止[6]
G02B	21/32	顕微鏡に構造的に結合したマイクロマニプレータ[6]
G04B	1/00-	
	18/00	時計の駆動機構[6]
G06C		すべての計算が機械的に行われるデジタル計算機[6]
G06F	3/01	計算機の手動入力装置[6]
G06K	11/00	機械的変量のパターンを電気信号に変換するもの[6]
G21C	7/08	原子炉における固体制御要素の変位[6]
H01H		スイッチ接点を作動させる機構[6]
H03J	1/00	共振回路の機械的制御[6]

サブクラス内の索引

手動制御機構，1 個以上の被制御部材を操作する 1 個以上の制

御部材	7/00,9/00,11/00,13/00
自動運動開始装置；トリップ機構	15/00;17/00
サーボ機構	19/00
プログラム制御装置	21/00
鎖錠手段制御手段；位置決め手段	5/00;23/00
構成部品	1/00,3/00,25/00

1/00 制御部材，例．ノブ，ハンドル；その組立
体または配列；制御部材の位置の指示（ジ
ョイスティック一般 G 0 5 G 9 / 0 4
7；自動車のステアリングホイール B 6
2 D）[1, 2008.04]

注

このグループでは、ファーストブレイス優先ルールが適用される。即ち、各階層レベルにおいて、最初の適切な箇所に分類する。[2008.04]

1/01 ・互いに関連する複数の制御部材の配列(二
本の足で操作するもの,例.教習車用 G
0 5 G 1 / 3 4 ; 二又はそれ以上のペダ
ルの集合体からなる取付ユニット G 0
5 G 1 / 3 6) [2008.04]

1/015 ・制御部材の位置を指示するための装置(連
続的にペダル位置を検出する手段 G 0
5 G 1 / 3 8 ; 感覚によって認識させる
手段 G 0 5 G 5 / 0 3) [2008.04]

1/02 ・手で直線的な動きをして作動させる制御
部材，例．押しボタン[1,7]

1/04 ・手で軸を中心に旋回する動きをして作動
させる制御部材，例．レバー[1,7]

1/06 ・握り部分の細部[1,7]

1/08 ・手で回転運動をして作動させる制御部材，
例．手動輪[1,7]

1/10 ・細部，例．円盤，ノブ，車輪，または
ハンドルの

1/12 ・回転スピンドルまたは類似のものに
部材を固着する手段

1/14 (G 0 5 G 1 / 3 0)

1/16 (G 0 5 G 1 / 4 8)

1/18 (G 0 5 G 1 / 6 0)

1/20 (G 0 5 G 1 / 5 2)

1/21 (G 0 5 G 1 / 5 4)

1/22 (G 0 5 G 1 / 5 6)

1/24 (G 0 5 G 1 / 0 1)

1/26 (G 0 5 G 1 / 5 8)

1/28 (G 0 5 G 1 / 0 1 5)

1/30 ・足踏み制御部材[2008.04]

1/32 ・負傷防止手段を持つもの[2008.04]

1/323 ・ペダルと被制御部材との間の連結が
外れるもの，例．コネクティングロッド
が破壊するもの又は曲がるもの[2008.04]

1/327 ・ペダルが枢軸又は支持部材から外れ
るもの，例．ペダルを枢軸から外すた
めに支持部材が破壊するもの又は曲がる
もの[2008.04]

- 1/34 ・二本の足で操作するもの、例．教習車用[2008.04]
- 1/36 ・二又はそれ以上のペダルの集合体からなる取付ユニット、例．取付容易性のため[2008.04]
- 1/38 ・連続的にペダル位置を検出する手段[2008.04]
- 1/40 ・ペダルの位置調整[2008.04]
- 1/405 ・無段階に調整可能なもの[2008.04]
- 1/42 ・枢軸でないもの、例．スライドするもの[2008.04]
- 1/44 ・枢軸を有するもの[2008.04]
- 1/445 ・中央で揺動するもの[2008.04]
- 1/46 ・ペダルと被制御部材とを連結する手段、例．リンク[2008.04]
- 1/48 ・そのための滑止め面；ペダル延長体または類似の装着物[2008.04]
- 1/483 ・滑止め面[2008.04]
- 1/487 ・ペダル延長体[2008.04]
- 1/50 ・ペダルの製造；ペダルの材料に特徴のあるもの[2008.04]
- 1/52 ・手、足以外の人体部分により作動されるように特に適合された制御部材[2008.04]
- 1/54 ・補助操作部材または延長体により作動するように特に適合された制御部材；そのための操作部材または延長体（ペダル延長体 G 0 5 G 1 / 4 8 7 ）[2008.04]
- 1/56 ・鍵、ねじ回しまたは同様の道具により作動するように特に適合された制御部材[2008.04]
- 1/58 ・操作者の体の関連個所用のレストまたは案内[2008.04]
- 1/60 ・足置きまたは足案内[2008.04]
- 1/62 ・アームレスト[2008.04]
- 3/00 被制御部材（歯車シフターヨーク F 1 6 H 6 3 / 3 2 ）；その組立体または配列（被制御部材の鎖錠 5 / 0 8 ）[1,7]
- 5/00 制御機構の一部の移動を防止または制御する手段、例．制御部材の係止（ 1 7 / 0 0 が優先 ）[5]
- 5/02 ・二つ以上の別個の段階または径路を動き得る制御部材の望ましくない運動を防止する手段、例．あるステップ運動またはある特殊な順序の運動を行うように拘束するもの（ 5 / 2 8 が優先 ）
- 5/03 ・指令位置または基準位置への制御部材の到達を操作者が認識するのを高める手段；操作感覚を与えるもの、例．操作反力を発生させる手段（制御部材の位置を指示する装置 G 0 5 G 1 / 2 8 ）[5,2008.04]
- 5/04 ・部材の運動を制限する停止装置、例．可調整停止装置（ 5 / 0 3 , 5 / 0 5 , 5 / 2 8 が優先 ）[5]
- 5/05 ・制御部材を非操作位置または中立位置へ復帰させるまたは復帰させる傾向を与える手段、例．リタースプリングまたは弾性停止端を備えるもの（ 5 / 2 8 が優先 ）[5]
- 5/06 ・一つまたは有限数の所定位置にのみ部材を保持するためのもの（ 5 / 0 3 , 5 / 0 5 , 5 / 2 8 が優先 ）[5]
- 5/08 ・部材のインターロック、例．他の部材の運動前または運動中ある部材を特定位置に係止するもの
- 5/12 ・不確定数の位置に部材を保持するためのもの、例．歯付き四分円によるもの（ 5 / 2 8 が優先 ）[5]
- 5/14 ・固定した四分円、桿または類似のものに関し部材に係止することによるもの
- 5/16 ・摩擦によるもの
- 5/18 ・積極的噛合いによるもの、例．歯止めによるもの
- 5/20 ・部材により担持される四分円、桿または類似のものを係止することによるもの
- 5/22 ・摩擦によるもの
- 5/24 ・積極的噛合いによるもの、例．歯止めによるもの
- 5/26 ・四分円、桿または類似のもの以外の手段によるもの
- 5/28 ・制御部材への許可されない接近または指令位置へのその動きを防止するためのもの[5]
- 7/00 一つの被制御部材と共働する一つの制御部材を備えた手動制御機構；その細部（制御部材 1 / 0 0 ）
- 7/02 ・伝達動作または変換動作のためのまたは遠隔的に作用するための特殊な手段に特徴のあるもの
- 7/04 ・制御部材と被制御部材間の動作または力の比を制御部材の位置の関数として変更するもの
- 7/06 ・制御部材の繰返し運動によって被制御部材の運動を増大させるもの（ 7 / 0 8 が優先 ）
- 7/08 ・制御部材の繰返し運動によって被制御部材を定位置間に循環運動させるもの
- 7/10 ・遠隔制御に特に適合されたもの（ 7 / 0 4 から 7 / 0 8 までが優先 ）
- 7/12 ・部材が一つの系において制御部材に関連した動作をするように特に適合されたもの、例．回転軸に適合されたもの
- 7/14 ・制御部材から与えられた入力に応じた被制御部材の運動の開始を遅らせる手段、またはその被制御部材の運動の間それを漸進的に行う手段によって特徴づけられるもの、例．指令系においてロストモー

	ションを備えたもの	25/00	制御機構のその他の細部または付属物、例、 中間部材の弾性支持
7/16	・機構の支持体間の僅少相対運動の影響を 減少させるための特特な手段、例、被制 御機構の弾性装架によるもの	25/02	・騒音の発生または伝播を抑制するもの[5]
		25/04	・ほこりの侵入、風雨または同様のものに 対する密封[5]
9/00	二つ以上の被制御部材と共働する一つの制 御部材を備えた手動制御機構、例、選択的 に共働するもの、同時に共働するもの		
9/02	・制御部材が異なる独立した径路を動くこ とができ、各独立した径路内の運動は一 つの被制御部材のみを作動させるもの		
9/04	・二つ以上の径路の運動が同時に起るこ とができるもの		
9/047	・制御部材が直交する複数の軸まわり に手動により可動なもの、例、ジョ イスティック[5]		
9/053	・制御部材がボールからなるもの[5]		
9/06	・被制御部材が制御部材の繰返し運動によ って継続的に作動されるもの		
9/08	・被制御部材が制御部材の前進運動により 継続的に作動されるもの		
9/10	・制御部材が二つの異なった径路を運動す ることにより各被制御部材は予選され次 いで運動するもの、例、シフトゲートに より案内されるもの		
11/00	一つの被制御部材と共働する二つ以上の制 御部材を備えた手動制御機構		
13/00	二つ以上の制御部材と二つ以上の被制御部 材とを備えた手動制御機構（インターロッ ク5 / 0 8）		
13/02	・被制御部材の予選と移動とのために別個 の制御部材を備えているもの		
15/00	特定の原因に基づいて自動的に始動させる ための機械的装置		
15/02	・部材の運動方向の変更に起因するもの		
15/04	・部材の通る距離または角度に起因するも の		
15/06	・部材の回転速度または運動速度に起因す るもの、例、上限または下限の通過（速 度計G 0 1 P）		
15/08	・部材にかかる負荷またはトルクに起因す るもの、例、予定値の超過		
17/00	解放されたのちに部材を運動させるための 機械的装置；この点によって特徴づけられ たトリップまたは解放機構		
19/00	追従動作をもつサーボ機構、例、ステップ 状に起るもの		
21/00	一連の操作を制御する機械的装置、すなわ ちプログラム制御、例、一組のカムを含む もの（5 / 0 2 が優先）		
23/00	制御機構の一部分の正確な位置決めを保証 する手段、例、運動を開始するための		
23/02	・自己調整		