

# 2008.04 版增修內容

## G 部：物理

<b>G05</b>	.....	<b>H-2</b>
G05G	僅按機械特徵區分的控制裝置或系統.....	H-2

## G 部：物理

### G05 控制；調節

**G05G 僅按機械特徵區分的控制裝置或系統**（“Bowden”或類似的機構見 F16C1/10；不專用於本類的傳動裝置或機構見 F16H；傳送旋轉運動的齒輪裝置之變速或反向機構見 F16H 59/00 至 63/00）

#### 附註

(1) 本類包括：

- 普遍適用於機械控制之構件
- 將構件移至一個或多個確定調整位置之機械系統。

(2) 對於列入單個其它類別中的特定之機器或設備的控制，是分類於與該機器或設備相關的類別中，如：[6]

- A61G 13/02 調整手術台的控制 [6]
- A61G 15/02 調整手術椅的控制 [6]
- A63F 13/02 採用一電子產生顯示器之遊戲組件 [7]
- B25J 機械手，如為此之控制 [6]
- B60K 26/00 動力裝置控制機構在車上之佈置或安裝 [6]
- B60T 7/00 車輛煞車作用啟動裝置 [6]
- B62D 33/073 可移動的車輛操作室的控制裝置的改良 [6]
- B62K 21/00 自行車轉向機構 [6]
- B62K 23/00 專供自行車騎士所操作之控制裝置 [6]
- B62L 3/00 專供自行車用之煞車執行機構 [6]
- B63H 25/02 船舶操舵啟動裝置 [6]
- B66B 1/00 升降機的控制 [6]
- B66C 13/18 起重機的控制系統或裝置 [6]
- B66C 13/56 起重機操作手把或蹬板的佈置 [6]
- E02F 9/20 挖掘機或移土機的控制裝置 [6]
- F16C 3/28 可調曲柄或偏心輪 [6]
- F16D 43/00 自動離合器 [6]
- F16K 31/00，  
33/00 閥的控制 [6]
- F16P 3/00 與機器的控制或操作連接在一起作用的安全裝置 [6]
- F16P 7/02 當機器出現危險情況時停止 [6]
- G02B 21/32 結構上與顯微鏡組合之微型操作器 [6]
- G04B 1/00 至

	18/00	鐘或錶之驅動機構 [6]
G06C		所有計算皆以機械方式實行的數位型電腦 [6]
G06F	3/01	手動電腦輸入裝置 [6,8]
G06K	11/00	將機械參數的圖形轉換為電子信號 [6]
G21C	7/08	核反應器中固體控制元件的位移 [6]
H01H		開關觸點之操作機構 [6]
H03J	1/00	諧振電路的機械控制 [6]

## 次類索引

手動控制機構；一個或多個控制構件操縱一個或多個被控制的構件 .....	7/00，9/00，11/00，13/00	伺服機構 .....	19/00
自動發生動作之裝置；		程序控制裝置 .....	21/00
跳閘機構 .....	15/00；17/00	鎖定裝置，限位裝置；	
		定位裝置 .....	5/00；23/00
		組件組成部分 .....	1/00，3/00，25/00

**1/00 控制構件，如旋鈕，手柄；其組件或裝置；控制構件位置之指示**（操作桿見 9/04；機動車的操控盤見 B62D）

## 附註

本主目或次目採用首位規則，即在每一個等級結構以第一個適當位置作分類[2008.04]

1/01	• 兩個或兩個以上控制構件對於彼此之間的配置（雙腳控制，如教練車見 1/34；含有兩個或兩個以上踏板的元件之安裝單元見 1/36） [2008.04]	1/08	• 手操縱式旋轉運動之控制構件，例如：手輪 [1,7]
1/015	• 指示控制構件位置之配置（採用連續偵測踏板位置見 1/38；透過接觸回饋偵測位置見 5/03） [2008.04]	1/10	• • 構件本身之零部件，如盤，旋鈕，輪，手柄
1/02	• 手操縱式線性運動之控制構件，例如：按鈕 [1,7]	1/12	• • • 將構件固定在旋轉心軸或類似物件上之裝置
1/04	• 手操縱式繞軸運動之控制構件，例如：操縱桿 [1,7]	1/14	（轉見 1/30）
1/06	• • 夾緊部分之零部件 [1,7]	1/16	（轉見 1/48）
		1/18	（轉見 1/60）
		1/20	（轉見 1/52）
		1/21	（轉見 1/54）
		1/22	（轉見 1/56）
		1/24	（轉見 1/01）
		1/26	（轉見 1/58）
		1/28	（轉見 1/015）
		1/30	• 腳操作的控制構件[2008.04]
		1/32	• • 所用的防損構件[2008.04]
		1/323	• • • 介於控制構件與踏板中斷之裝置，如打斷或彎曲之操作桿[2008.04]
		1/34	• • 雙腳控制構件，如教練車 [2008.04]
		1/36	• • 含有兩個或兩個以上踏板的元件之安裝單元，如爲了容易安裝 [2008.04]

- 1/38 • • 包含連續偵測踏板之位置  
[2008.04]
- 1/40 • • 可調節的[2008.04]
- 1/405 • • • 無限地可調節的 [2008.04]
- 1/42 • • 非轉動控制構件，如滑動控制  
構件 [2008.04]
- 1/44 • • 轉動控制構件 [2008.04]
- 1/445 • • • 相關於中心支點[2008.04]
- 1/46 • • 工具設施，如連接於踏板與控  
制元件的連桿 [2008.04]
- 1/48 • • 所用的防滑踏板；踏板之延伸  
部分或類似的附件[2008.04]
- 1/483 • • • 防滑踏板[2008.04]
- 1/487 • • • 踏板的延伸構件[2008.04]
- 1/50 • • 踏板之製造；以踏板之材料為  
特徵[2008.04]
- 1/52 • 專門適合於除手、腳外之人體之  
其他部分所操作的控制構件  
[2008.04]
- 1/54 • 專門適合於用輔助操作的控制構  
件或延伸操作的控制構件；此類  
操作構件或延伸構件(踏板的延  
伸構件見 1/487)[2008.04]
- 1/56 • • 專門適合於用鑰匙、螺絲起子  
或其他類似工具操作的控制  
構件[2008.04]
- 1/58 • 用於操作者身體相關部分的支座  
或導向器[2008.04]
- 1/60 • • 腳支座或腳導向器[2008.04]
- 1/62 • • 手臂支座[2008.04]
- 3/00 **受控構件**（齒輪變速撥叉見 F16H  
63/32）；**此類構件之組件或裝置**  
（受控構件之互聯鎖見 5/08） [1,7]
- 5/00 **防止、限制或恢復控制機構之  
零部件運動的裝置，如鎖定控  
制件**（17/00 優先） [5]
- 5/02 • 防止控制構件發生不希望動作的  
裝置，此構件能以兩個或多個單  
獨的步驟或方式動作，如限制於  
逐步動作或按特定的順序動作  
（5/28 優先）
- 5/03 • 以感覺為條件，有助於操作者知  
曉控制構件到達目標位置或基準  
位置之裝置，如經由接觸（指示  
控制構件位置之配置見 1/015）  
[5,2008.04]
- 5/04 • 限制構件運動之制動器，如可調  
節的制動器（5/03，5/05，5/28  
優先） [5]
- 5/05 • 使控制構件返回或趨於返回至不  
工作或空檔位置，如利用提供回  
復彈簧或有彈性的末端制動裝置  
（5/28 優先） [5]
- 5/06 • 用於僅將構件保持在一個或有限  
數目之確定位置上（5/03，  
5/05，5/28 優先） [5]
- 5/08 • • 構件之聯鎖，如在另一構件動  
作前或動作時將一個構件鎖  
定在特定的位置上
- 5/12 • 用於在不確定數目的位置上固定  
構件，如利用有齒的扇形體  
（5/28 優先） [5]
- 5/14 • • 利用相對於固定扇形體、桿或  
類似物鎖定構件者
- 5/16 • • • 利用摩擦作用鎖定
- 5/18 • • • 由可靠的相互嚙合，如用止  
動爪
- 5/20 • • 利用鎖定構件所附有的扇形  
體、桿或其他類似物
- 5/22 • • • 利用磨擦作用而予鎖定
- 5/24 • • • 由可靠的相互接合，如用止  
動爪
- 5/26 • • 利用除扇形體、桿或其類似物  
外之其他裝置
- 5/28 • 用於防止未經許可利用控制構件  
或使其動作進入至目標位置 [5]
- 7/00 **具有單個控制構件與單個被控  
制構件配合的手動操縱之控制  
機構及其零部件**（控制構件見  
1/00）
- 7/02 • 按傳送運動或變換運動，或遠距  
離操作的專門措施為區分特徵者
- 7/04 • • 隨控制構件位置而改變控制構  
件與被控制構件間之運動比

- 率或作用力者
- 7/06 · · 其中控制構件之重複運動產生被控制構件運動之增量者 (7/08 優先)
- 7/08 · · 其中控制構件之重複運動導致被控構件經過不同位置的循環運動
- 7/10 · · 專用於遠距離控制者 (7/04 至 7/08 優先)
- 7/12 · 專用於操縱系統上之一構件，其相對於控制構件係運動者，如在一轉軸上者
- 7/14 · 按響應於來自控制構件之輸入、延遲起動控制構件的運動或使整個運動更加平緩的裝置為區分特徵，如利用在指令序列中提供無效運動
- 7/16 · 減少機構支架間輕微相對運動的專門設施，如由被控機構之彈性支架引起者
- 9/00 備有單個控制構件與兩個或多個受控構件配合的手動操縱控制機構，如選擇地、同時地配合**
- 9/02 · 控制構件可以不同的獨立方式移動，每一個方式之運動僅操縱一個被控制的構件
- 9/04 · · 其中能同時發生兩種或多種方式之移動
- 9/047 · · · 控制構件用手可以對正交軸轉動者，如操縱桿 [5]
- 9/053 · · · · 控制構件具有一個球狀物 [5]
- 9/06 · 由控制構件之重複運動依次地操縱被控制構件
- 9/08 · 由控制構件的分級運動依次地操縱被控制構件
- 9/10 · 控制構件以兩種不同方式運動使每個被控構件作預選擇與連接的運動，如由移位選通裝置導引者
- 11/00 由兩個或多個控制構件與一被**
- 控制構件配合的手動操縱之控制機構**
- 13/00 有兩個或多個控制構件及尚有兩個或多個被控機構之手動操縱的控制機構 (聯鎖者見 5/08)**
- 13/02 · 對被控制構件之預選與移動具有個別的控制構件者
- 15/00 由於特殊原因自動發生動作之機械裝置**
- 15/02 · 由於構件運動方向之改變引起者
- 15/04 · 由於構件運動之距離或角度引起者
- 15/06 · 由於構件轉速或本身運動速度引起者，如超過其上限或下限 (速度計見 G01P)
- 15/08 · 由於作用於構件上之負荷或轉矩引起者，如若負荷或轉矩超過一個預定值
- 17/00 用於釋放後移動構件之機械裝置；依其特性區分的脫扣或釋放機構**
- 19/00 有跟隨動作的伺服機構，如逐步發生者**
- 21/00 控制一系列操作之機械裝置，即程序控制，如包含有一組凸輪者 (5/02 優先)**
- 23/00 保証控制機構零部件正確定位之裝置，如用於開始動作者**
- 23/02 · 自調整者
- 25/00 控制機構之其他零部件或附件，如起彈性支承之中間構件**
- 25/02 · 抑制噪音之產生或傳輸 [5]
- 25/04 · 防止塵埃進入、氣候或類似的影響之密封 [5]

