

【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 7 部門第 4 区分

【発行日】平成31年4月25日(2019.4.25)

【公開番号】特開2017-169408(P2017-169408A)

【公開日】平成29年9月21日(2017.9.21)

【年通号数】公開・登録公報2017-036

【出願番号】特願2016-54464(P2016-54464)

【国際特許分類】

H 0 2 J 50/80 (2016.01)

H 0 2 J 50/12 (2016.01)

H 0 2 J 7/00 (2006.01)

H 0 4 B 5/02 (2006.01)

【F I】

H 0 2 J 50/80

H 0 2 J 50/12

H 0 2 J 7/00 3 0 1 D

H 0 4 B 5/02

【手続補正書】

【提出日】平成31年3月12日(2019.3.12)

【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】

送電装置であって、

送電を行う送電手段と、

物体を検出する検出手段と、

信号を送受信する通信手段と、を備え、

前記通信手段は、前記検出手段による物体の検出に基づいて、他の送電装置に送電の停止を要求する要求信号を送信し、

前記送電手段は、前記要求信号の送信の後であって前記他の送電装置による送電が停止されている間で、かつ前記送電手段による第 1 の電力での送電を行っている間に、前記通信手段が前記物体から所定の信号を受信したに基づいて、前記第 1 の電力より大きい第 2 の電力で、受電装置である前記物体に送電を行うことを特徴とする送電装置。

【請求項 2】

前記送電手段により送電を行っている際に、前記他の送電装置から送電の停止を要求する要求信号を受信したに基づいて、前記送電手段による送電を停止させる停止手段をさらに備えることを特徴とする請求項 1 に記載の送電装置。

【請求項 3】

前記通信手段により要求信号を送信し、かつ、前記他の送電装置からの要求信号を受信した場合において、

前記他の送電装置からの要求信号の受信よりも早く要求信号を送信したに基づいて、前記送電手段は送電を維持し、

前記他の送電装置からの要求信号の受信よりも早く要求信号を送信しなかったに基づいて、前記停止手段は前記送電手段による送電を停止させることを特徴とする請求項 2 に記載の送電装置。

【請求項 4】

前記通信手段により要求信号を送信し、かつ、前記他の送電装置からの要求信号を受信した場合において、

前記送電装置の優先度が前記他の送電装置の優先度より高いことに基づいて、前記送電手段は送電を維持し、

前記送電装置の優先度が前記他の送電装置の優先度より高くないことに基づいて、前記停止手段は前記送電手段による送電を停止させることを特徴とする請求項 2 に記載の送電装置。

【請求項 5】

前記停止手段は、前記他の送電装置からの要求信号を受信した後から所定期間、前記送電手段による送電を停止させることを特徴とする請求項 2 乃至 4 の何れか 1 項に記載の送電装置。

【請求項 6】

前記送電手段は、前記所定期間が経過した後、送電を再開することを特徴とする請求項 5 に記載の送電装置。

【請求項 7】

前記所定期間は、前記受電装置である前記物体との間で送電を行うための必要な通信に要する時間より長い時間であることを特徴とする請求項 5 又は 6 に記載の送電装置。

【請求項 8】

前記他の送電装置との距離を計測する計測手段をさらに備え、

前記停止手段は、前記計測手段による計測された距離が閾値を超えることに基づいて、前記送電手段による送電を停止させることを特徴とする請求項 2 乃至 7 の何れか 1 項に記載の送電装置。

【請求項 9】

前記通信手段は、前記要求信号の送信の後であって前記他の送電装置による送電が停止されている間で、かつ前記送電手段による第 1 の電力での送電を行っている間に、前記物体から信号を受信したことに基づいて、送電の停止を解除させるための解除信号を前記他の送電装置に送信することを特徴とする請求項 1 乃至 8 の何れか 1 項に記載の送電装置。

【請求項 10】

送電装置の制御方法であって、

物体を検出する検出工程と、

前記検出工程による物体の検出に基づいて、他の送電装置に送電の停止を要求する要求信号を送信する送信工程と、

前記検出工程による物体の検出に基づいて第 1 の電力での送電を行う第 1 送電工程と、

前記送信工程による前記要求信号の送信の後であって前記他の送電装置による送電が停止されている間で、かつ前記第 1 送電工程により第 1 の電力での送電を行っている間に、前記物体から所定の信号を受信したことに基づいて、前記第 1 の電力より大きい第 2 の電力で、受電装置である前記物体に送電を行う第 2 送電工程と、を有することを特徴とする送電装置の制御方法。

【請求項 11】

コンピュータを、請求項 1 乃至 9 の何れか 1 項に記載の送電装置の各手段として機能させるためのプログラム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0006】

上記の目的を達成する本発明に係る送電装置は、
送電を行う送電手段と、

物体を検出する検出手段と、
信号を送受信する通信手段と、を備え、

前記通信手段は、前記検出手段による物体の検出に基づいて、他の送電装置に送電の停止を要求する要求信号を送信し、

前記送電手段は、前記要求信号の送信の後であって前記他の送電装置による送電が停止されている間で、かつ前記送電手段による第 1 の電力での送電を行っている間に、前記通信手段が前記物体から所定の信号を受信したことに基づいて、前記第 1 の電力より大きい第 2 の電力で、受電装置である前記物体に送電を行うことを特徴とする。