

【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2部門第5区分

【発行日】令和1年9月12日(2019.9.12)

【公表番号】特表2018-527246(P2018-527246A)

【公表日】平成30年9月20日(2018.9.20)

【年通号数】公開・登録公報2018-036

【出願番号】特願2018-514270(P2018-514270)

【国際特許分類】

B 6 4 G 1/26 (2006.01)

F 0 3 H 1/00 (2006.01)

F 0 3 H 99/00 (2009.01)

【F I】

B 6 4 G 1/26 Z

F 0 3 H 1/00

F 0 3 H 99/00 B

F 0 3 H 99/00 C

【手続補正書】

【提出日】令和1年8月2日(2019.8.2)

【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】

ビーグル上にスラスタを装着するためのシステムにおいて、第1のスラスタ装着構造体を備え、

前記第1のスラスタ装着構造体は、

ビーグルに取り付けられている第1の回転ジョイントであって、第1のプラケットを介して前記ビーグルに接続され、及び、第1の軸線において回転する、第1の回転ジョイントと、

前記第1の回転ジョイントに直接接続されているブームであって、前記第1の回転ジョイントは、前記第1の軸線の周りに前記ブームを枢動させる、ブームと、

前記ブームに接続され、及び、前記第1の軸線において回転する、第2の回転ジョイントと、

前記第2の回転ジョイントに直接接続されており、また、前記第1の軸線に対して垂直な第2の軸線において回転する第3の可動取り付け部分を含む第3の回転ジョイントであって、前記第2の回転ジョイントは、前記第1の軸線の周りに前記第3の回転ジョイントを枢動させる、第3の回転ジョイントと、

前記第3の回転ジョイントに直接接続されているスラスタ・パレットであって、前記第3の回転ジョイントは、前記第2の軸線の周りに前記スラスタ・パレットを枢動させる、スラスタ・パレットと、

前記スラスタ・パレットに固定して取り付けられているスラスタとを備える、システム。

【請求項2】

前記スラスタ・パレットは、矩形の面を有し、前記第3の回転ジョイントは、前記矩形の面の長い縁部に沿って前記スラスタ・パレットに取り付ける、請求項1に記載のシステム。

**【請求項 3】**

前記第1のスラスタ装着構造体は、格納位置に配置され、前記ブームが前記ビークルに対して実質的に平行に及び同一平面上に位置決めされるようになっており、前記スラスタ・パレットは、前記ビークルに接続されている、請求項1に記載のシステム。

**【請求項 4】**

前記スラスタ・パレットは、前記ビークルに対して同一平面上にある、請求項3に記載のシステム。

**【請求項 5】**

前記スラスタは、前記ビークルに対して実質的に垂直の方向に面している、請求項3に記載のシステム。

**【請求項 6】**

前記第1のスラスタ装着構造体は、ステーション・キーピング位置に配置され、それによって前記ブームが前記ビークルに対して平行でなく位置決めされるようになっている、請求項1に記載のシステム。

**【請求項 7】**

前記スラスタは、前記スラスタによって発生されるスラスト・ベクトルが前記ビークルの重心を通る方を向く、請求項6に記載のシステム。

**【請求項 8】**

前記第1のスラスタ装着構造体は、軌道上昇位置に配置され、前記ブームが前記ビークルに対して実質的に垂直に位置決めされるようになっている、請求項1に記載のシステム。

**【請求項 9】**

前記スラスタ・パレットは、前記ビークルに対して実質的に平行の方向を向いている、請求項8に記載のシステム。

**【請求項 10】**

前記スラスタは、前記ビークルから間隔を離して配置された距離にある、請求項8に記載のシステム。

**【請求項 11】**

前記第1の軸線は、前記ビークルのロール軸又は前記ビークルのヨー軸のうちの1つである、請求項1に記載のシステム。

**【請求項 12】**

前記第2の軸線は、前記ビークルのピッチ・ヨー平面又はピッチ・ロール平面のどこかにおいて、前記第1の軸線に対して垂直である、請求項1に記載のシステム。

**【請求項 13】**

前記第1の回転ジョイント及び前記第2の回転ジョイントは、電動回転ジョイントである、請求項1に記載のシステム。

**【請求項 14】**

前記スラスタは、電気スラスタである、請求項1に記載のシステム。

**【請求項 15】**

前記ビークルは衛星である、請求項1に記載のシステム。

**【請求項 16】**

第2のスラスタが前記スラスタ・パレットに取り付けられている、請求項1に記載のシステム。

**【請求項 17】**

前記第2のスラスタは、前記スラスタと実質的に同一である、請求項16に記載のシステム。

**【請求項 18】**

前記ビークルに取り付けられている第4の回転ジョイントであって、第2のプラケットを介して前記ビークルに直接接続され、及び、前記第1の軸線において回転する、第4の回転ジョイントと、

前記第4の回転ジョイントに直接接続されている第2のブームであって、前記第4の回転ジョイントは、前記第1の軸線の周りに前記第2のブームを枢動させる、第2のブームと、

前記第2のブームに接続され、及び、前記第1の軸線において回転する、第5の回転ジョイントと、

前記第5の回転ジョイントに直接接続されており、また、前記第2の軸線において回転する第6の回転ジョイントであって、前記第5の回転ジョイントは、前記第1の軸線の周りに前記第6の回転ジョイントを枢動させる、第6の回転ジョイントと、

前記第6の回転ジョイントに直接接続されている第2のスラスタ・パレットであって、前記第6の回転ジョイントは、前記第2の軸線の周りに前記第2のスラスタ・パレットを枢動させる、第2のスラスタ・パレットと、

前記第2のスラスタ・パレットに固定して取り付けられている第2のスラスタとを備える、第2のスラスタ装着構造体をさらに備える、請求項1に記載のシステム。

【請求項19】

前記ビークルは、矩形角柱を含み、前記第1のスラスタ装着構造体及び前記第2のスラスタ装着構造体は、前記矩形角柱の両面に装着されている、請求項18に記載のシステム。

【請求項20】

前記第1のスラスタ及び前記第2のスラスタは、前記ビークルの6つの自由度を制御する、請求項19に記載のシステム。

【請求項21】

前記第3の回転ジョイントは、前記第2の回転ジョイントに直接取り付けられている、請求項1に記載のシステム。

【請求項22】

前記スラスタ・パレットは、第2のブラケットを含み、前記スラスタ・パレットは、前記第3の回転ジョイントに直接接続されている、請求項1に記載のシステム。

【請求項23】

前記第2の回転ジョイント及び前記第3の回転ジョイントは、前記第2のブラケットを介して共に直接接続されている、請求項22に記載のシステム。