

【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】令和 3 年 1 月 7 日 (2021.1.7)

【公開番号】特開 2019-180233 (P2019-180233A)  
【公開日】令和 1 年 10 月 17 日 (2019.10.17)  
【年通号数】公開・登録公報 2019-042  
【出願番号】特願 2019-113986 (P2019-113986)  
【国際特許分類】

H 0 2 J 50/60 (2016.01)

H 0 2 J 50/10 (2016.01)

H 0 2 J 50/90 (2016.01)

【F I】

H 0 2 J 50/60

H 0 2 J 50/10

H 0 2 J 50/90

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 11 月 18 日 (2020.11.18)

【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】

受電コイルに電力を出力するための送電コイルと、  
前記送電コイルを内部に備える筐体と、  
前記筐体の表面上に配置され、前記送電コイルと重なる位置に配置された移動部材と、  
を備えた送電装置を制御する方法であって、  
前記受電コイルと前記送電コイルとの位置合わせが完了する前、または前記受電コイル  
を備える移動体と前記送電コイルとが重なる前に、前記送電コイルと重なる位置から前記  
送電コイルと重ならない位置への移動部材の移動を開始させる、  
制御方法。

【請求項 2】

前記移動体と前記送電コイルが重なった後、かつ前記受電コイルと前記送電コイルとの  
位置合わせが完了する前に前記移動部材の移動を開始させる、請求項 1 に記載の制御方法  
。

【請求項 3】

センサーに前記移動体と前記送電コイルとの距離を推定させ、  
前記移動体と前記送電コイルとが重なる前、かつ前記距離が所定の距離よりも短い場合  
に、前記移動部材の移動を開始させる、請求項 1 に記載の制御方法。

【請求項 4】

前記移動部材が金属異物を保持する場合に、前記移動部材の移動を開始させる、請求項  
1 から 3 のいずれかに記載の制御方法。

【請求項 5】

前記移動部材を、前記送電コイルと重なる位置から前記送電コイルと重ならない位置に  
移動させた後、前記送電コイルから前記受電コイルに前記電力を出力させる、請求項 1 か  
ら 4 のいずれかに記載の制御方法。

【請求項 6】

前記送電コイルから前記受電コイルに前記電力を出力させた後、前記電力の出力を停止する指示を受信した場合に、前記金属異物を保持した状態で前記移動部材を前記送電コイルと重なる位置に戻す、請求項５に記載の制御方法。

【請求項７】

受電コイルに電力を出力するための送電コイルと、  
前記送電コイルを内部に備える筐体と、  
前記筐体の表面上に配置され、前記送電コイルと重なる位置に配置された移動部材と、  
制御回路と、  
を備え、  
前記制御回路は、  
前記受電コイルと前記送電コイルとの位置合わせが完了する前、または前記受電コイルを備える移動体と前記送電コイルとが重なる前に、前記送電コイルと重なる位置から前記送電コイルと重ならない位置への移動部材の移動を開始させる、

送電装置。

【請求項８】

前記制御回路は、  
前記移動体と前記送電コイルが重なった後、かつ前記受電コイルと前記送電コイルとの位置合わせが完了する前に前記移動部材の移動を開始させる、請求項７に記載の送電装置。

【請求項９】

前記移動体と前記送電コイルとの距離を推定するセンサーと、をさらに備え、  
前記制御回路は、  
前記移動体と前記送電コイルとが重なる前、かつ前記距離が所定の距離よりも短い場合に、前記移動部材の移動を開始させる、請求項７に記載の送電装置。

【請求項１０】

前記制御回路は、前記移動部材が金属異物を保持する場合に、前記移動部材の移動を開始させる、請求項７から９のいずれかに記載の送電装置。