

【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 1 年 12 月 12 日 (2019.12.12)

【公開番号】特開 2018-74838 (P2018-74838A)

【公開日】平成 30 年 5 月 10 日 (2018.5.10)

【年通号数】公開・登録公報 2018-017

【出願番号】特願 2016-214640 (P2016-214640)

【国際特許分類】

H 0 2 J 7/00 (2006.01)

H 0 2 J 50/12 (2016.01)

H 0 2 J 50/80 (2016.01)

H 0 1 M 10/46 (2006.01)

H 0 1 M 10/44 (2006.01)

【F I】

H 0 2 J 7/00 3 0 1 D

H 0 2 J 7/00 S

H 0 2 J 50/12

H 0 2 J 50/80

H 0 1 M 10/46

H 0 1 M 10/44 Q

【手続補正書】

【提出日】令和 1 年 10 月 29 日 (2019.10.29)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 1 6】

受電装置 2 0 1 は、送電装置 1 0 1 における所定の範囲の中に存在する場合には、送電装置 1 0 1 と通信を行うことが可能である。また、受電装置 2 0 1 は、送電装置 1 0 1 における所定の範囲の中に存在する場合には、送電装置 1 0 1 から電力を受け取ることが可能である。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 7 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 7 7】

また、図 6 は、図 4 のフローチャートに示す無線給電処理において送電装置 1 0 1 と受電装置 2 0 1 との間で送受信される装置ステータス情報の構成例を示している。装置ステータス情報は、例えば図 6 (a) ~ (c) に示すように“装置名称”、“電力受電可否”、“電池電圧”、“充電完了フラグ”、“充電完了電圧”、“電池残量レベル”、“最大受電電力”、“送受電要求電力”などの情報等を含む。装置ステータス情報は、送電装置 1 0 1 では T X 制御部 1 0 2 に、受電装置 2 0 1 では R X 制御部 2 0 2 にそれぞれ記憶されているものとする。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 8 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0084】

S412で、送電装置101のTX制御部102がTX通信部C131で受電装置201からのポーリング信号を受信したと判定した場合、処理はS411へ戻り、再度予備電力送電を行う。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0119

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0119】

S502では、受電装置201のRX制御部202はRX整流平滑回路A211の出力電圧変動が上昇方向であるか否かを判定する。

【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0212

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0212】

そして、RX整流平滑回路A211の出力部の電圧は第2の制御目標電圧範囲であるVTG1CHGからVTG2CHGの範囲に入ることになる。所定の時間Tsta後の第2の制御目標電圧範囲へ電圧を制御する時間をTadjとする。

【手続補正6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0222

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0222】

そして、RX整流平滑回路A211の出力部の電圧は第2の制御目標電圧範囲であるVTG1CHGからVTG2CHGの範囲に入ることになる。所定の時間Tsta後の制御目標電圧へ電圧を制御する時間をTadjとする。

【手続補正7】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0251

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0251】

なお、図11のフローチャートは、実施形態1および2で説明した図5のフローチャートに対してS1151からS1156の処理が追加されたものであるので、図5と同じ処理には同一の符号を付して説明は省略し、異なる点を中心に説明を行う。

【手続補正8】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図11

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 1 1】

