

【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 1 区分

【発行日】平成30年3月29日 (2018.3.29)

【公表番号】特表2017-507458(P2017-507458A)

【公表日】平成29年3月16日 (2017.3.16)

【年通号数】公開・登録公報2017-011

【出願番号】特願2016-553877(P2016-553877)

【国際特許分類】

H 0 5 B 37/02 (2006.01)

【F I】

H 0 5 B 37/02 E

H 0 5 B 37/02 C

H 0 5 B 37/02 G

H 0 5 B 37/02 H

【手続補正書】

【提出日】平成30年2月15日 (2018.2.15)

【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】

照明器具に取り付けられる L E D ベース照明ユニットであって、  
1 つ又は複数の L E D を含む、L E D ベース照明ユニットにおいて、  
加速度計と、

前記 L E D ベース照明ユニットを前記照明器具に取り付けて電氣的に結合させ、前記 L E D ベース照明ユニットを前記照明器具に後付けする標準的な照明器具取り付けインターフェイスと、

前記 1 つ又は複数の L E D 及び前記加速度計に結合されたコントローラであって、

前記加速度計から、前記 L E D ベース照明ユニットが取り付けられた前記照明器具に加えられた機械的力、又は前記照明器具の動きの測定結果を表す信号を受信し、

前記加速度計からの前記信号に基づき、前記測定された機械的力又は動きが 1 つ又は複数の所定の力又は動きに対応することを決定し、

前記決定に基づき選択された 1 つ又は複数の特性を有する光を発するよう前記 1 つ又は複数の L E D を駆動する、コントローラと  
を含むことを特徴とする、L E D ベース照明ユニット。

【請求項 2】

前記 1 つ又は複数の所定の力又は動きのうちの少なくとも 1 つが、前記照明器具の特定の物理的領域に関連付けられる、請求項 1 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 3】

前記コントローラは、さらに、前記コントローラが、学習期間中、前記加速度計からの前記信号の 1 つ又は複数の特性をモニタリングし、前記モニタリングされた 1 つ又は複数の特性に基づき前記所定の力又は動きを生成する学習状態に移行する、請求項 1 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 4】

前記コントローラは、さらに、前記学習期間中に前記照明器具に機械的力を加え又は前記照明器具を動かすようユーザーを促すために前記 1 つ又は複数の L E D を選択的に駆動

する、請求項 3 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 5】

前記コントローラは、さらに、前記学習期間中、前記加速度計からの前記信号に基づき、所定の力又は動きが割り当てられる光の特性を選択する、請求項 3 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 6】

無線通信インターフェイスをさらに含み、前記コントローラは、遠隔コンピュータデバイスから前記無線通信インターフェイスにおいて受信される 1 つ又は複数の命令に基づき、所定の力又は動きが割り当てられる光の特性を選択する、請求項 3 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 7】

前記コントローラは、前記照明器具の 1 つ又は複数の物理的特性に少なくとも部分的に基づき、前記測定された力又は動きが前記 1 つ又は複数の所定の力又は動きに対応することを決定する、請求項 1 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 8】

前記コントローラと動作的に結合された無線通信インターフェイスをさらに含み、前記コントローラは、前記通信インターフェイスを介して、前記照明器具の前記 1 つ又は複数の物理的特性の指標を受け取る、請求項 7 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 9】

前記コントローラは、さらに、

各時間間隔中、前記複数の L E D が 1 つ又は複数の異なる特性を有する光を発するよう、時間間隔のシーケンスにわたって前記 1 つ又は複数の L E D を駆動し、

前記コントローラが、前記加速度計からの前記信号に基づき、前記測定された力又は前記照明器具の動きが前記 1 つ又は複数の所定の力又は動きに対応すると決定する時間間隔において、前記一連の駆動を停止する、請求項 1 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 10】

前記コントローラは、さらに、

前記測定された力に基づき、機械的力が加えられた前記照明器具の物理的領域を特定し、

特定された前記物理的領域に基づき、前記測定された力が 1 つ又は複数の所定の力に対応することの決定に応じて、前記 1 つ又は複数の L E D によって出射される光の変更される特性を選択する、請求項 1 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 11】

前記コントローラに結合されたマイクロフォンをさらに含み、前記コントローラは、さらに前記マイクロフォンからの信号に基づき、前記測定された機械的力又は前記照明器具の動きが前記 1 つ又は複数の所定の力又は動きに対応することを決定する、請求項 1 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 12】

前記コントローラは、さらに、前記加速度計からの前記信号に基づき、前記測定された機械的力又は動きを表すベクトルを決定する、請求項 1 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 13】

ジャイロスコープをさらに含み、前記コントローラは、さらに前記ジャイロスコープからの信号に基づき、前記測定された力又は前記照明器具の動きが前記 1 つ又は複数の所定の力又は動きに対応することを決定する、請求項 1 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 14】

前記照明ユニットのハウジングから外側に伸びる少なくとも 1 つの細長い部材をさらに含む、請求項 1 に記載の L E D ベース照明ユニット。

【請求項 15】

前記コントローラは、さらに、

前記加速度計からの前記信号に基づき、前記測定された力又は動きの大きさを決定し、  
前記決定に基づき、前記出射光の前記１つ又は複数の特性を選択する、請求項１に記載  
のＬＥＤベース照明ユニット。