

【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6部門第3区分  
 【発行日】令和7年2月5日(2025.2.5)

【国際公開番号】WO2023/228356  
 【出願番号】特願2024-522826(P2024-522826)  
 【国際特許分類】  
 G 0 5 B 1 9 / 4 0 1 ( 2 0 0 6 . 0 1 )  
 【 F I 】  
 G 0 5 B 1 9 / 4 0 1

10

【手続補正書】  
 【提出日】令和6年9月17日(2024.9.17)  
 【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】

20

手動計測において接触体が被計測物の計測を開始する開始位置を示す開始位置情報を取得する第1の取得部と、

前記接触体と前記被計測物とが接触する接触位置を示す接触位置情報を取得する第2の取得部と、

前記第1の取得部によって取得された前記開始位置情報と前記第2の取得部によって取得された前記接触位置情報とに基づいて前記接触体が前記被計測物にアプローチする方向を判断する判断部と、

前記判断部によって判断された前記方向に基づいて前記接触位置情報を補正して計測位置を算出する算出部と、  
 を備える数値制御装置。

30

【請求項2】

前記開始位置は、前記接触体が前記接触位置に到達する直前に前記接触体の制御軸が設定されたときの前記接触体の位置から前記接触位置までのいずれかの位置である請求項1に記載の数値制御装置。

【請求項3】

前記開始位置は、前記接触体が前記接触位置に到達する直前に前記接触体の制御軸が設定されたときの前記接触体の位置である請求項1または2に記載の数値制御装置。

【請求項4】

前記第2の取得部は、前記接触体が前記被計測物に接触したことを示す信号に基づいて、前記接触位置情報を取得する請求項1または2に記載の数値制御装置。

40

【請求項5】

前記接触体が前記被計測物に接触したことを示す前記信号は、前記接触体が出力する信号、および前記接触体を移動させる制御軸に掛かる負荷を示す信号の少なくともいずれかである請求項4に記載の数値制御装置。

【請求項6】

前記接触位置情報を補正する方向を表示する表示部をさらに備える請求項1または2に記載の数値制御装置。

【請求項7】

前記第2の取得部が前記接触位置情報を取得すると、前記接触体を前記開始位置に移動させる制御部をさらに備える請求項1または2に記載の数値制御装置。

50

## 【請求項 8】

手動計測において接触体が被計測物の計測を開始する開始位置を示す開始位置情報を取得することと、

前記接触体と前記被計測物とが接触する接触位置を示す接触位置情報を取得することと

、

取得された前記開始位置情報と取得された前記接触位置情報とに基づいて前記接触体が前記被計測物にアプローチする方向を判断することと、

判断された前記方向に基づいて前記接触位置情報を補正して計測位置を算出することと

、

をコンピュータに実行させる命令を記憶するコンピュータ読み取り可能な記憶媒体。

10

20

30

40

50