

【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 2 年 2 月 13 日 (2020.2.13)

【公表番号】特表 2019-506826 (P2019-506826A)

【公表日】平成 31 年 3 月 7 日 (2019.3.7)

【年通号数】公開・登録公報 2019-009

【出願番号】特願 2018-533198 (P2018-533198)

【国際特許分類】

H 0 2 J 50/60 (2016.01)

H 0 2 J 50/20 (2016.01)

G 0 6 T 7/00 (2017.01)

【F I】

H 0 2 J 50/60

H 0 2 J 50/20

G 0 6 T 7/00 6 6 0 B

【手続補正書】

【提出日】令和 1 年 12 月 23 日 (2019.12.23)

【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】

無線周波無線電力送信機と、

前記無線周波無線電力送信機のプロセッサと

を含む無線送電システムであって、前記無線周波無線電力送信機は、前記無線周波無線電力送信機の送信場の少なくとも一部の画像データを捕捉するビデオカメラと通信し、前記画像データは視覚パターンを含み、前記プロセッサは、

前記視覚パターンが、物体を表す予め記憶された視覚パターンに一致する場合、前記物体を識別し、

前記識別された物体の位置に基づいて、受信電子デバイスへの 1 つ又は複数の無線周波電力送信波の送信を制御する

ように構成され、前記受信電子デバイスは、前記 1 つ又は複数の無線周波電力送信波を使用して、前記受信電子デバイスに給電又は前記受信電子デバイスを充電する、システム。

【請求項 2】

前記ビデオカメラは、赤外線カメラ、熱カメラ、及び可視光カメラからなる群から選択される、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 3】

前記ビデオカメラは、前記送信機の一体構成要素である、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 4】

前記予め記憶された視覚パターンは、点、線、色、形状、及び文字の 1 つ又は複数を含む、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 5】

追加のビデオカメラと、トリガーユニットであって、前記ビデオカメラ及び前記追加のビデオカメラによる画像データの捕捉を、前記トリガーユニットによって生成される中央クロック信号によって順次トリガーする、トリガーユニットとを更に含む、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 6】

前記ビデオカメラ及び前記追加のビデオカメラは、それ自体の同期クロックを有する、請求項 5 に記載のシステム。

【請求項 7】

前記プロセッサは、前記ビデオカメラから、前記識別された物体の二次元座標を受信するように更に構成される、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 8】

前記プロセッサは、前記二次元座標に基づいて、前記識別された物体の三次元座標を生成するように更に構成され、前記送信機は、前記識別された物体の基準系として使用されて、前記識別された物体の三次元座標を生成する、請求項 7 に記載のシステム。

【請求項 9】

前記識別された物体は、受信機に対応する、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 10】

前記識別された物体は、生物に対応する、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 11】

無線送電のためのコンピュータ実施方法であって、

ビデオカメラと通信する無線周波無線電力送信機の前記ビデオカメラによって、前記無線周波無線電力送信機の送信場の少なくとも一部の画像データを生成することであって、前記画像データは視覚パターンを含むことと、

前記視覚パターンが物体を表す予め記憶された視覚パターンに一致する場合、前記無線周波無線電力送信機のプロセッサによって、前記物体を識別することと、

前記プロセッサによって、前記識別された物体の位置に基づいて、受信電子デバイスへの 1 つ又は複数の無線周波電力送信波の送信を制御することと

を含み、前記受信電子デバイスは、前記 1 つ又は複数の無線周波電力送信波を使用して、前記受信電子デバイスに給電又は前記受信電子デバイスを充電する、コンピュータ実施方法。

【請求項 12】

前記ビデオカメラは、赤外線カメラ、熱カメラ、及び可視光カメラからなる群から選択される、請求項 11 に記載のコンピュータ実施方法。

【請求項 13】

前記ビデオカメラは、前記送信機の一体構成要素である、請求項 11 に記載のコンピュータ実施方法。

【請求項 14】

前記予め記憶された視覚パターンは、点、線、色、形状、及び文字の 1 つ又は複数を含む、請求項 11 に記載のコンピュータ実施方法。

【請求項 15】

前記送信機のトリガーユニットにより、1 つ又は複数のビデオカメラによる前記画像データの前提をトリガーすることを更に含み、前記 1 つ又は複数のビデオカメラは、前記トリガーユニットによって生成される中央クロック信号によって順次トリガーされる、請求項 11 に記載のコンピュータ実施方法。

【請求項 16】

前記 1 つ又は複数のビデオカメラのそれぞれは、それ自体の同期クロックを有する、請求項 15 に記載のコンピュータ実施方法。

【請求項 17】

前記プロセッサによって、前記ビデオカメラから、前記識別された物体の二次元座標を受信することを更に含み、請求項 15 に記載のコンピュータ実施方法。

【請求項 18】

前記プロセッサによって、前記二次元座標に基づいて、前記識別された物体の三次元座標を生成することを更に含み、前記送信機は、前記識別された物体の基準系として使用されて、前記識別された物体の三次元座標を生成する、請求項 17 に記載のコンピュータ実

施方法。

【請求項 19】

前記識別された物体は、受信機に対応する、請求項 15 に記載のコンピュータ実施方法。

【請求項 20】

前記識別された物体は、生物に対応する、請求項 15 に記載のコンピュータ実施方法。