

【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 3 区分

【発行日】平成25年5月30日 (2013.5.30)

【公開番号】特開2012-10245(P2012-10245A)

【公開日】平成24年1月12日 (2012.1.12)

【年通号数】公開・登録公報2012-002

【出願番号】特願2010-146183(P2010-146183)

【国際特許分類】

H 0 1 Q 3/08 (2006.01)

H 0 1 Q 3/14 (2006.01)

H 0 1 Q 19/06 (2006.01)

G 0 1 S 13/95 (2006.01)

G 0 1 S 7/03 (2006.01)

【F I】

H 0 1 Q 3/08

H 0 1 Q 3/14

H 0 1 Q 19/06

G 0 1 S 13/95

G 0 1 S 7/03 Q

G 0 1 S 7/03 N

【手続補正書】

【提出日】平成25年4月9日 (2013.4.9)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 8】

このような構成によれば、上記第 1 回転軸体および上記第 2 回転軸体は、一方が他方によって回転させられる関係とはなっていない。このため、上記第 1 回転軸体および上記第 2 回転軸体を駆動するための駆動源などを第 1 中心軸周りに回転させる必要が無い。これにより、小型化および動作精度の向上を図ることができる。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 3 1】

給電軸 3 は、フィード 2 2 への給電に用いられるものであり、内筒軸 4 の内部に挿通されている。本実施形態においては、給電軸 3 は、外筒軸 5 とともにアジマス軸 O y 周りに回転する。給電軸 3 の下端には、回転接続子としてのスリップリング 3 1 が設けられている。スリップリング 3 1 は、モータ室 1 2 内に設けられた固定側の給電部から、回転するフィード 2 2 に対して給電するための導通部品である。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

## 【 0 0 3 7 】

レーダー装置 B 1 を用いた気象観測をする場合、回転駆動装置 A 1 においては、まず、  
 一对のルネベルグレンズ 2 1 と一对のフィード 2 2 とをアジマス軸 O y 周りに一体的に回  
 転させる。これは、モータ M 1 によって外筒軸 5 を回転させることによって行う。このと  
 き、モータ M 2 を静止させておくと、内筒軸 4 が外筒軸 5 と同じ回転数で回転する。この  
 場合、一对のフィード 2 2 は、一对のルネベルグレンズ 2 1 に対して相対回転しない。ア  
 ジマス軸 O y 周りの回転によって水平方位の 0 ~ 3 6 0 度の全方位を対象とした観測が可  
 能となる。次に、アジマス軸 O y 周りの回転に加えて、一对のフィード 2 2 をルネベルグ  
 レンズ 2 1 を中心としてエレベーション軸 O x 周りに回転させる。これにより、各水平方  
 位での仰角 0 から 9 0 度の観測が可能となる。このときには、モータ M 2 を回転させるこ  
 とにより、外筒軸 5 の回転数と内筒軸 4 の回転数とに差を生じさせる。この回転数差に応  
 じて一对のフィード 2 2 が一对のルネベルグレンズ 2 1 を中心としてエレベーション軸 O  
 x 周りに回転する。モータ M 2 を適宜正転、逆転させることにより、レーダー装置 B 1 は  
 、観測地点から望む天空の全領域を対象として気象観測を行うことができる。

## 【 手 続 補 正 4 】

【 補 正 対 象 書 類 名 】 明 細 書

【 補 正 対 象 項 目 名 】 0 0 4 7

【 補 正 方 法 】 変 更

【 補 正 の 内 容 】

## 【 0 0 4 7 】

A 1 , A 2    回 転 駆 動 装 置  
 B 1 , B 2    レーダー装置  
 M 1        ( 第 1 ) モータ  
 M 2        ( 第 2 ) モータ  
 O x        エレベーション軸 ( 第 2 中心軸 )  
 O y        アジマス軸 ( 第 1 中心軸 )  
 3          給電軸  
 4          内筒軸 ( 第 2 回転軸体 )  
 5          外筒軸 ( 第 1 回転軸体 )  
 7          差動減速器  
 8          エレベーションセンサユニット  
 1 1        レドーム  
 1 2        モータ室  
 2 1        ルネベルグレンズ ( 第 1 被駆動体 )  
 2 2        フィード ( 第 2 被駆動体 )  
 2 3        ブラケット  
 2 4        ギア  
 2 5        エレベーションロッド ( 第 3 回転軸体 )  
 2 6        ギア  
 2 7        ベベルギア  
 3 1        スリップリング ( 回転接続子 )  
 4 1        ベベルギア  
 4 2        プーリ 5 1        サポート  
 5 2        プーリ  
 6 0        出力軸  
 6 1        ウォームギア  
 6 2 , 6 3    出力軸  
 6 4 , 6 5    プーリ  
 7 0        出力軸  
 7 1        入力軸

7 2 差動軸  
7 3 出力軸  
7 4 , 7 5 , 7 6 プーリ  
7 7 ウォームギア  
7 8 出力軸  
7 9 プーリ  
7 1 1 ~ 7 1 5 ベルト  
8 1 移動体  
8 2 センサ