

【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 01 Q 3/08 (2006.01)

H 01 Q 3/14 (2006.01)

H 01 Q 19/06 (2006.01)

G 01 S 13/95 (2006.01)

G 01 S 7/03 (2006.01)

【F I】

H 01 Q 3/08

H 01 Q 3/14

H 01 Q 19/06

G 01 S 13/95

G 01 S 7/03 Q

G 01 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】0008

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0008】

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】0031

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0031】

給電軸3は、フィード22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Oy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31が設けられている。スリップリング31は、モータ室12内に設けられた固定側の給電部から、回転するフィード22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】0037

【補正方法】変更

【補正の内容】

## 【0037】

レーダー装置B1を用いた気象観測をする場合、回転駆動装置A1においては、まず、一対のルネベルグレンズ21と一対のフィード22とをアジマス軸Oy周りに一体的に回転させる。これは、モータM1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M2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、一対のフィード22は、一対のルネベルグレンズ21に対して相対回転しない。アジマス軸Oy周りの回転によって水平方位の0~360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Oy周りの回転に加えて、一対のフィード22をルネベルグレンズ21を中心としてエレベーション軸Ox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90度の観測が可能となる。このときには、モータM2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対のフィード22が一対のルネベルグレンズ21を中心としてエレベーション軸Ox周りに回転する。モータM2を適宜正転、逆転させることにより、レーダー装置B1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】0047

【補正方法】変更

【補正の内容】

## 【0047】

A1, A2 回転駆動装置  
 B1, B2 レーダー装置  
 M1 (第1) モータ  
 M2 (第2) モータ  
 Ox エレベーション軸 (第2中心軸)  
 Oy 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  
 11 レドーム  
 12 モータ室  
 21 ルネベルグレンズ (第1被駆動体)  
 22 フィード (第2被駆動体)  
 23 プラケット  
 24 ギア  
 25 エレベーションロッド (第3回転軸体)  
 26 ギア  
 27 ベベルギア  
 31 スリップリング (回転接続子)  
 41 ベベルギア  
 42 プーリ51 サポート  
 52 プーリ  
 60 出力軸  
 61 ウォームギア  
 62, 63 出力軸  
 64, 65 プーリ  
 70 出力軸  
 71 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