

【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1区分
 【発行日】平成30年11月22日(2018.11.22)

【公表番号】特表2018-501464(P2018-501464A)
 【公表日】平成30年1月18日(2018.1.18)
 【年通号数】公開・登録公報2018-002
 【出願番号】特願2017-519870(P2017-519870)
 【国際特許分類】

G 0 1 M 17/007 (2006.01)

B 6 0 W 30/08 (2012.01)

【F I】

G 0 1 M 17/007 Z

B 6 0 W 30/08

【手続補正書】

【提出日】平成30年10月10日(2018.10.10)

【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】

試験乗り物、または、該試験乗り物に近接した物体の存在を警告するための該試験乗り物上のシステム、または、衝突を回避するためのシステムを試験するための装置であって、

該試験乗り物に近接して位置づけられるように構成された自己動力式で独立して動くことができる標的を含み、

該標的は、車輪を有する支持枠と、少なくとも一つの車輪と作動可能に結合されたモーターと、各車輪と作動可能に結合されたブレーキ、ならびに該モーター、ブレーキおよび車輪と結合され、かつ、該車輪の加速、ブレーキおよび操舵を制御するように構成された制御システムと、該制御システムと共に作動可能であり、かつ、該試験乗り物との衝突を回避するように該標的を制御するように構成された衝突回避システムとを含む、装置。

【請求項2】

前記標的の下に真空をつくりだすように構成されたファンをさらに含み、随意に、前記標的の下のパネルに形成され、かつ前記ファンに流体結合された空洞をさらに含む、請求項1に記載の装置。

【請求項3】

試験対象の任意のシステムから分離され、かつ前記試験乗り物上に搭載されるように構成された第一無線通信デバイスをさらに含み、前記標的が、該第一無線通信デバイスと通信しておりかつ前記衝突回避システムと作動可能に結合されている第二無線通信デバイスを含み、該衝突回避システムが、該第二無線デバイスから受信された情報に基づいて該標的を制御するように構成されている、請求項1または請求項2のいずれか一項に記載の装置。

【請求項4】

前記制御システムが、一つの車輪に他の車輪よりも大きなトルクを選択的に提供するように構成されている、請求項1～3のいずれか一項に記載の装置。

【請求項5】

前記標的が乗り物を含み、随意に、前記標的は、操舵する、ブレーキをかけるおよび/

または該標的のモーターを制御するための、ドライバーによって作動させられる制御を含む、請求項 1 ~ 4 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 6】

前記標的が非動力系乗り物を含み、表す、請求項 1 ~ 5 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 7】

請求項 1 ~ 6 のいずれか一項に記載の装置および前記試験乗り物に近接して位置づけられるように構成された複数の自己動力式で独立して動くことができる標的であって、各標的は、車輪を有する支持枠と、該車輪と作動可能に結合されたモーターと、各車輪と作動可能に結合されたブレーキ、ならびに該モーター、ブレーキおよび車輪と結合され、かつ、該車輪の加速、ブレーキおよび操舵を制御するように構成された制御システムと、該制御システムと共に作動可能であり、かつ該試験乗り物との衝突を回避するように該標的を制御するように構成された衝突回避システムとを含む、装置および標的。

【請求項 8】

前記標的が、前記試験乗り物よりも実質的に良い、長手方向の加速または短手方向の加速のうち一つを有し、長手方向の加速が、該試験乗り物より少なくとも 25 パーセント良い、または、該試験乗り物より少なくとも 50 パーセント良い、または、該試験乗り物よりさらに少なくとも 75 パーセント良い、請求項 1 ~ 7 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 9】

短手方向の加速が、前記試験乗り物より少なくとも 50 パーセント良い、または、該試験乗り物より少なくとも 100 パーセント良い、または、該試験乗り物よりさらに少なくとも 150 パーセント良い、請求項 1 ~ 8 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 10】

試験乗り物、または、該試験乗り物に近接した物体の存在を警告するための該試験乗り物上のシステム、または、衝突を回避するためのシステムを試験するための方法であって、

標的に近接した試験状況において試験乗り物を操作することであって、該標的は、該試験乗り物の性能特性よりも実質的に良い一つまたは複数の性能特性を有する、ことと、
該試験乗り物と該標的との間の衝突の確率に対して監視することと、
衝突の確率の場合に衝突を回避するように該標的を操作することと
を含む、方法。

【請求項 11】

複数の標的をさらに含み、各標的は、前記試験の間操作されており、各標的は、前記試験乗り物の性能特性よりも実質的に良い一つまたは複数の性能特性を有する、請求項 10 に記載の方法。

【請求項 12】

前記標的が、前記試験乗り物よりも実質的に良い、長手方向の加速または短手方向の加速のうち一つを有する、請求項 10 または請求項 11 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 13】

長手方向の加速が、前記試験乗り物より少なくとも 25 パーセント良く、例えば、該試験乗り物より少なくとも 50 パーセント良く、例えば、該試験乗り物より少なくとも 75 パーセント良い、請求項 10 または請求項 11 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 14】

短手方向の加速が、前記試験乗り物より少なくとも 50 パーセント良く、例えば、該試験乗り物より少なくとも 100 パーセント良く、例えば、該試験乗り物より少なくとも 150 パーセント良い、請求項 10 ~ 13 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 15】

前記標的が地面効果システムを含む、請求項 10 ~ 14 のいずれか一項に記載の方法。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】 0 0 1 2

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【 0 0 1 2 】

開示の第三様態は、車輪を有する支持枠と、一つまたは複数の車輪と作動可能に結合されたモーターと、各車輪と作動可能に結合されたブレーキを含む、車輪付き機器である。制御システムはモーター、ブレーキおよび車輪と結合され、かつ、車輪の加速、ブレーキおよび操舵を自律的に制御するように構成される。衝突回避システムは制御システムと共に作動可能で、かつ、試験乗り物との衝突を回避するように構成される。地面効果システムは、キャリッジ上の下向きに面しているパネルと表面との間に真空をつくりだすように構成され、機器は表面上を移動する。一つの実施形態において、地面効果システムはファンを含む。典型的に、空洞はファンと流体結合され、かつ/またはスカートは真空を増加させるために提供される。

本発明は、例えば、以下を提供する。

(項目 1)

試験乗り物、または、該試験乗り物に近接した物体の存在を警告するための該試験乗り物上のシステム、または、衝突を回避するためのシステムを試験するための装置であって

、
該試験乗り物に近接して位置づけられるように構成された自己動力式で独立して動くことができる標的を含み、

該標的は、車輪を有する支持枠と、少なくとも一つの車輪と作動可能に結合されたモーターと、各車輪と作動可能に結合されたブレーキ、ならびに該モーター、ブレーキおよび車輪と結合され、かつ、該車輪の加速、ブレーキおよび操舵を制御するように構成された制御システムと、該制御システムと共に作動可能であり、かつ、該試験乗り物との衝突を回避するように該標的を制御するように構成された衝突回避システムを含む、装置。

(項目 2)

前記標的の下に真空をつくりだすように構成されたファンをさらに含む、項目 1 に記載の装置。

(項目 3)

前記標的の下のパネルに形成され、かつ前記ファンに流体結合された空洞をさらに含む、項目 2 に記載の装置。

(項目 4)

試験対象の任意のシステムから分離され、かつ前記試験乗り物上に搭載されるように構成された第一無線通信デバイスをさらに含み、前記標的が、該第一無線通信デバイスと通信しておりかつ前記衝突回避システムと作動可能に結合されている第二無線通信デバイスを含み、該衝突回避システムが該第二無線デバイスから受信された情報に基づいて該標的を制御するように構成されている、上記の項目のうちのいずれか一項に記載の装置。

(項目 5)

前記制御システムが、一つの車輪に他の車輪よりも大きなトルクを選択的に提供するよう構成された、上記の項目のうちのいずれか一項に記載の装置。

(項目 6)

前記標的が乗り物を含む、上記の項目のうちのいずれか一項に記載の装置。

(項目 7)

前記標的は、操舵する、ブレーキをかけるおよび/または該標的のモーターを制御するための、ドライバーによって作動させられる制御を含む、項目 6 に記載の装置。

(項目 8)

前記標的が非動力系乗り物を含み、表す、項目 1 - 5 のうちのいずれか一項に記載の装置。

(項目 9)

上記の項目のうちのいずれか一項に記載の装置および前記試験乗り物に近接して位置づ

けられるように構成された複数の自己動力式で独立して動くことのできる標的であって、各標的は、車輪を有する支持枠と、該車輪と作動可能に結合されたモーターと、各車輪と作動可能に結合されたブレーキ、ならびに該モーター、ブレーキおよび車輪と結合され、かつ、該車輪の加速、ブレーキおよび操舵を制御するように構成された制御システムと、該制御システムと共に作動可能であり、かつ該試験乗り物との衝突を回避するように該標的を制御するように構成された衝突回避システムと、を含む、装置および標的。

(項目 10)

前記標的が、前記試験乗り物よりも実質的に良い、長手方向の加速または短手方向の加速のうち一つを有する、上記の項目のうちのいずれか一項に記載の装置。

(項目 11)

長手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも 25 パーセント良い、項目 1 - 9 のうちのいずれか一項に記載の装置。

(項目 12)

長手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも 50 パーセント良い、項目 1 - 9 のうちのいずれか一項に記載の装置。

(項目 13)

長手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも 75 パーセント良い、項目 1 - 9 のうちのいずれか一項に記載の装置。

(項目 14)

短手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも 50 パーセント良い、項目 1 - 9 または 1 - 13 のうちのいずれか一項に記載の装置。

(項目 15)

短手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも 100 パーセント良い、項目 1 - 9 または 1 - 13 のうちのいずれか一項に記載の装置。

(項目 16)

短手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも 150 パーセント良い、項目 1 - 9 または 1 - 13 のうちのいずれか一項に記載の装置。

(項目 17)

試験乗り物、または、該試験乗り物に近接した物体の存在を警告するための該試験乗り物上のシステム、または、衝突を回避するためのシステムを試験するための方法であって

、
標的に近接した試験状況において試験乗り物を操作することであって、該標的は、該試験乗り物の性能特性よりも実質的に良い一つまたは複数の性能特性を有する、ことと、

該試験乗り物と該標的との間の衝突の確率に対して監視することと、

衝突の確率の場合に衝突を回避するように該標的を操作することと

を含む、方法。

(項目 18)

複数の標的をさらに含み、各標的は前記試験の間操作されており、各標的は前記試験乗り物の性能特性よりも実質的に良い一つまたは複数の性能特性を有する、項目 17 に記載の方法。

(項目 19)

前記標的が、前記試験乗り物よりも実質的に良い、長手方向の加速または短手方向の加速のうち一つを有する、項目 17 または 18 のうちのいずれか一項に記載の方法。

(項目 20)

長手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも 25 パーセント良い、項目 17 または 18 のうちのいずれか一項に記載の方法。

(項目 21)

長手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも 50 パーセント良い、項目 17 または 18 のうちのいずれか一項に記載の方法。

(項目 22)

長手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも75パーセント良い、項目17または18のうちのいずれか一項に記載の方法。

(項目23)

短手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも50パーセント良い、項目17、18または20-22のうちのいずれか一項に記載の方法。

(項目24)

短手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも100パーセント良い、項目17、18または20-22のうちのいずれか一項に記載の方法。

(項目25)

短手方向の加速が前記試験乗り物より少なくとも150パーセント良い、項目17、18または20-22のうちのいずれか一項に記載の方法。

(項目26)

前記標的が地面効果システムを含む、項目17-25のうちのいずれか一項に記載の方法。

(項目27)

車輪付き機器であって、該機器は、

車輪を有する支持枠と、

一つまたは複数の車輪と作動可能に結合されたモーターと、

各車輪と作動可能に結合されたブレーキと、

該モーター、ブレーキおよび該車輪と結合され、かつ該車輪の加速、ブレーキおよび操舵を自律的に制御するように構成された制御システムと、

該制御システムと共に作動可能であり、かつ試験乗り物との衝突を回避するように構成された衝突回避システムと、

キャリッジ上の下向きに面しているパネルと表面の間に真空をつくりだすように構成された地面効果システムであって、該機器は、該表面上を移動する、地面効果システムと、を含む機器。

(項目28)

前記地面効果システムがファンを含む、項目27に記載の車輪付き機器。

(項目29)

前記地面効果システムが、前記ファンと流体結合された空洞を含む、項目28に記載の車輪付き機器。

(項目30)

前記モーターが電動モーターを含む、項目27-29のうちのいずれか一項に記載の車輪付き機器。

(項目31)

前記モーターが内燃エンジンを含む、項目27-29のうちのいずれか一項に記載の車輪付き機器。