

【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 2 部門第 7 区分
 【発行日】平成 25 年 1 月 24 日 (2013.1.24)

【公開番号】特開 2011-246270 (P2011-246270A)
 【公開日】平成 23 年 12 月 8 日 (2011.12.8)
 【年通号数】公開・登録公報 2011-049
 【出願番号】特願 2010-123758 (P2010-123758)
 【国際特許分類】

B 6 6 B 3/00 (2006.01)

B 6 6 B 5/00 (2006.01)

B 6 6 B 5/02 (2006.01)

【F I】

B 6 6 B 3/00 R

B 6 6 B 5/00 G

B 6 6 B 5/02 C

【手続補正書】

【提出日】平成 24 年 12 月 3 日 (2012.12.3)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 0】

図 1 0 は信号受信装置側の異常検出動作と正常判定動作の流れを示すフローチャートである。

信号受信装置側では、タイマーカウント値 (m)、パルス数カウント値 (k) を初期設定し (ステップ S 1 1、1 2)、タイマーカウントを開始する (ステップ S 1 3)。次に、ステップ S 1 4 でパルスの有無を検出し、ステップ S 1 5 で異常発報を検出すると、異常検出時動作をする (ステップ S 1 6)。一方、ステップ S 1 5 で異常発報がなければ、健全性確認用パルスのパルス数をカウントする (ステップ S 1 7)。健全性確認用パルスのカウント値 (k) が正常時パルス数上限 (k max) と正常時パルス数下限 (k min) の間に入っていれば (ステップ S 1 8)、健全性確認用パルスは正常判定となる (ステップ S 1 9)。ステップ S 1 8 で健全性確認用パルスのカウント値 (k) が正常時パルス数上限 (k max) と正常時パルス数下限 (k min) の間に入っていなければ、故障検出時動作をする (ステップ S 2 0)。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図10】

