

【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10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S11、12)、タイマーカウントを開始する(ステップS13)。次に、ステップS14でパルスの有無を検出し、ステップS15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S16)。一方、ステップS15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S17)。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S18)、健全性確認用パルスは正常判定となる(ステップS19)。ステップS18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S20)。

【手続補正2】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図10

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図10】

