

【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 5 区分

【発行日】平成 17 年 11 月 10 日 (2005.11.10)

【公表番号】特表 2000-514748 (P2000-514748A)

【公表日】平成 12 年 11 月 7 日 (2000.11.7)

【出願番号】特願 平 10-538808

【国際特許分類第 7 版】

B 6 0 R 21/32

B 6 0 R 22/46

【F I】

B 6 0 R 21/32

B 6 0 R 22/46

【手続補正書】

【提出日】平成 17 年 3 月 3 日 (2005.3.3)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】補正の内容のとおり

【補正方法】変更

【補正の内容】

手 続 補 正 書

平成17年3月3日 

特許庁長官 殿

1. 事件の表示

平成10年特許願第538808号

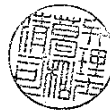
2. 補正をする者

住 所 アメリカ合衆国 ミシガン州48331、ファーマントン ヒル
ズ、スイート B-12、ハガーティー ロード 27200
名 称 オートモーティブ システムズ ラボラトリー インコーポレ
ーテッド

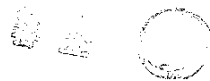
3. 代 理 人

住 所 東京都新宿区富久町8番21号 T&Tビル
電話 (5366) 9961

氏 名 弁理士(A10284) 葛和 清司



- | | |
|------------|--------|
| 4. 補正対象書類名 | 請求の範囲 |
| 5. 補正対象項目名 | 請求の範囲 |
| 6. 補正の内容 | 別紙のとおり |



別 紙

請求の範囲

1. 安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータの起動制御用装置であって、

a) 対象物の電場影響特性に応答して基準点と対象物との間の距離を測定する位置感知器であって、安全拘束アクチュエータの末端部分内に組み込まれた少なくとも1個の電極をさらに含む位置感知器と、

b) 前記距離測定値に応答して安全拘束アクチュエータ起動のため前記位置感知器に作動的に結合される制御器と、
を含む、前記装置。

2. 位置感知器がさらに

a) 電極近傍に電場を作る手段と、

b) 電場への対象物の影響を感知するための手段と、

を含む、請求項1に記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータの起動制御用装置。

3. 位置感知器がさらに前記電極の容量測定のための手段を含む、請求項1に記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータの起動制御用装置。

4. 位置感知器がさらに、安全拘束アクチュエータの末端部分に組み込まれた第二電極を含み、それにより前記第二電極は前記第一電極とは区別されている、請求項1に記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータの起動制御用装置。

5. 位置感知器がさらに安全拘束アクチュエータの周囲に組み込まれた第二電極を含む、請求項1に記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータの起動制御用装置。

6. 位置感知器がさらに

a) 第一と第二との電極間に電場を生成するための手段と、

b) 電場への対象物の影響を感知するための手段と、

を含む、請求項4または5に記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を

受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータの起動制御用装置。

7. 位置感知器がさらに前記第一と第二との電極の容量測定の手段を含む、請求項4または5に記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に
応答する安全拘束アクチュエータの起動制御用装置。

8. 制御器が、距離測定値がしきい値内にあるとき、安全拘束アクチュエータ
の起動を禁止する、請求項1～7のいずれかに記載の安全拘束アクチュエータ
による拘束を受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータの起動制御用装
置。

9. 距離測定値がしきい値内にあるときを示すよう、制御器に作動的に結合さ
れた警報装置をさらに含む、請求項1～8のいずれかに記載の安全拘束アクチ
ュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータの起動
制御用装置。

10. 安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束
アクチュエータ起動制御の方法であって、

- a) 安全拘束アクチュエータの末端部分の近傍に電場を生成するステップと、
- b) 基準点と対象物との間の距離を前記電場への対象物の影響から測定する
ステップと、

の各ステップを含む、前記方法。

11. 電場が安全拘束システムの末端部分に組み込まれた複数の電極間に生成
される、請求項10に記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象
物に応答する安全拘束アクチュエータ起動制御の方法。

12. 電場が安全拘束アクチュエータの末端部分に組み込まれた電極と安全拘
束アクチュエータの周囲に組み込まれた1個以上の電極との間に生成される、請
求項10に記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答す
る安全拘束アクチュエータ起動制御の方法。

13. 安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束
アクチュエータ起動制御の方法であって、

- a) 安全拘束アクチュエータの末端部分に組み込まれた電極の容量を感知す
るステップと、

b) 基準点と対象物との間の距離を前記容量水準から測定するステップと、
の各ステップを含む、前記方法。

14. 容量が安全拘束システムの末端部分に組み込まれた複数の電極により生成される、請求項13に記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータ起動制御の方法。

15. 容量がそのうち少なくとも1個は安全拘束アクチュエータの末端部分に組み込まれた複数の電極により生じる、請求項13に記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータ起動制御の方法。

16. 距離測定値がしきい値内にあるとき安全拘束アクチュエータの起動を禁止するステップをさらに含む、請求項10～15のいずれかに記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータ起動制御の方法。

17. 距離測定値がしきい値内にあるとき警報装置を起動するステップをさらに含む、請求項10～16のいずれかに記載の安全拘束アクチュエータによる拘束を受ける対象物に応答する安全拘束アクチュエータ起動制御の方法。