

【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29年2月9日(2017.2.9)

【公開番号】特開2016-223987(P2016-223987A)

【公開日】平成28年12月28日(2016.12.28)

【年通号数】公開・登録公報2016-070

【出願番号】特願2015-112631(P2015-112631)

【国際特許分類】

G 01 G 19/02 (2006.01)

【F I】

G 01 G 19/02 B

【手続補正書】

【提出日】平成28年11月29日(2016.11.29)

【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】

車両が載置される載台と、前記載台を支持するロードセルと、前記ロードセルの出力信号に基づいて前記載台上の車両の重量を計測する制御器とを備える車両重量計であって、前記載台の車両進行方向の長さが、停止状態にある車両の全ての車軸を同時に載置できない長さであり、

前記制御器が、少なくとも2以上の車両の停止位置で車両の車軸が前記載台上に存在する状態における前記ロードセルのそれぞれの出力信号に基づいて車両の総重量を導く車両重量計。

【請求項2】

前記車両の一の停止位置に対応する前記載台上の前記車軸が、前記車両の他の停止位置に対応する前記載台上に載置されないように前記停止位置及び前記載台の車両進行方向の長さが設定されており、

前記制御器は、前記出力信号に基づいて前記車軸それぞれの軸重を合算することで停止状態の前記車両の総重量を導く請求項1に記載の車両重量計。

【請求項3】

前記車軸それぞれの軸重が1軸ずつ計測されるように前記停止位置及び前記載台の車両進行方向の長さが設定されており、

前記制御器は、前記出力信号に基づいて、停止状態の前記車両の前記車軸それぞれの偏荷重を導く請求項2に記載の車両重量計。

【請求項4】

前記車両の車軸それぞれの軸重を表示する表示器を備え、前記表示器の表示画面において、前記軸重の合算が行われる車軸が選択される請求項1～3のいずれかに記載の車両重量計。

【請求項5】

前記車両が前記載台に進入する際の当該載台の進入辺に直交するように前記車両の移動を案内する案内手段を備える請求項1～4のいずれかに記載の車両重量計。

【請求項6】

前記車両の前記載台への進入方向において、前記載台の片端部又は両端部に隣接して設けられたトレッドセンサを備える請求項1～5のいずれかに記載の車両重量計。

【請求項 7】

スイッチまたはキーを備える操作器を備え、
操作者が前記操作器を操作して、安定した前記出力信号の取得を前記制御器に指示し、
前記制御器は、当該指示を受けて前記安定した出力信号を取得する請求項 1 ~ 6 のいずれかに記載の車両重量計。

【請求項 8】

請求項 1 に記載の車両重量計を用いて行われる前記車両の総重量算出方法であって、
前記車両の一の停止位置に対応する前記載台上の前記車軸が、前記車両の他の停止位置に対応する前記載台上に載置されないように前記車両を少なくとも 2 以上の停止位置で停止させるステップと、

前記停止位置のそれぞれでの前記車両の停止状態における前記ロードセルのそれぞれの出力信号に基づいて、前記車両の総重量が算出されるステップと、を備える車両の総重量算出方法。

【請求項 9】

請求項 1 に記載の車両重量計を用いて行われる前記車両の総重量算出方法であって、
前記車両の車軸それが少なくとも 1 回は前記載台上に位置するように前記車両を複数回、停止させ、

前記車両の停止毎に前記ロードセルのそれぞれから出力される安定出力値を前記制御器で取得し、

N 回目 (N は 2 以上) の前記安定出力値の取得時から所定時間内に、次の前記安定出力値を前記制御器で取得できないときは、最初から N 回目までの前記安定出力値に基づいて前記車両の総重量が算出される車両の総重量算出方法。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0075

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0075】

例えば、車両 10 の車軸 1、2、3 の夫々が載台 20 に停止したのち、オペレータやドライバが操作器 40 を操作してそれぞれの停止の度に安定出力値の取得を制御器 30 に指示し、当該指示を受けて本安定出力値を制御器 30 で取得し、記憶回路 33 に保存してもよい。