

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2016-84714

(P2016-84714A)

(43) 公開日 平成28年5月19日(2016.5.19)

(51) Int.Cl. F I テーマコード (参考)
F 0 3 D 80/00 (2016.01) F 0 3 D 11/00 Z 3 H 1 7 8
F 0 3 D 1/06 (2006.01) F 0 3 D 1/06 A

審査請求 未請求 請求項の数 8 O L (全 11 頁)

(21) 出願番号	特願2014-216342 (P2014-216342)	(71) 出願人	000102692 N T N株式会社
(22) 出願日	平成26年10月23日 (2014.10.23)	(74) 代理人	110001195 特許業務法人深見特許事務所
		(72) 発明者	竹内 彰利 三重県桑名市大字東方字尾弓田3066 N T N株式会社内
		(72) 発明者	長谷場 隆 三重県桑名市大字東方字尾弓田3066 N T N株式会社内
		(72) 発明者	橘爪 啓介 三重県桑名市大字東方字尾弓田3066 N T N株式会社内

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 風力発電装置の異常監視装置

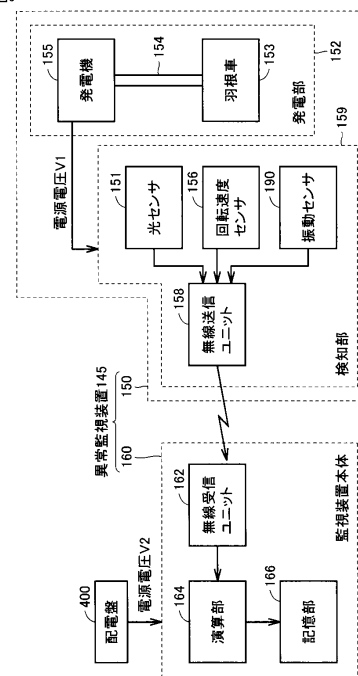
(57) 【要約】

【課題】配線本数が低減された風力発電装置の異常監視装置を提供する。

【解決手段】風力発電装置の異常監視装置は、風力発電装置の増速機などの可動部の潤滑を行なう潤滑油を循環させる循環経路に設けられるとともに、潤滑油の流れを受けて発電を行なう発電部152と、発電部152が発電した電力を用いて風力発電装置の異常発生を検知を行なう検知部159とを備える。好ましくは、発電部152は、潤滑油の流れを受けて回転する羽根車153と、羽根車153の回転力で発電を行なう発電機155を含む。

【選択図】図5

図5



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

風力発電装置の異常監視装置であって、

前記風力発電装置の可動部の潤滑を行なう潤滑油を循環させる循環経路に設けられるとともに、前記潤滑油の流れを受けて発電を行なう発電部と、

前記発電部が発電した電力を用いて前記風力発電装置の異常発生の検知を行なう検知部とを備える、風力発電装置の異常監視装置。

【請求項 2】

前記発電部は、

前記潤滑油の流れを受けて回転する羽根車と、

10

前記羽根車の回転力で発電を行なう発電機とを含む、請求項 1 に記載の風力発電装置の異常監視装置。

【請求項 3】

前記検知部は、

前記潤滑油の異物を検出するセンサを含み、

前記異常監視装置は、前記検知部とは別の電源から電源電圧が供給され、前記前記センサの出力に基づいて、前記潤滑油の異物混入量を演算する演算部とを含む、請求項 2 に記載の風力発電装置の異常監視装置。

【請求項 4】

前記演算部は、前記羽根車の回転速度に基づいて前記潤滑油の流速を検出し、検出した流速と前記センサの出力とに基づいて、前記潤滑油の異物混入量を演算する、請求項 3 に記載の風力発電装置の異常監視装置。

20

【請求項 5】

前記センサは、

前記発電部が発電した電力を用いて光を前記潤滑油に照射する照射部と、

前記潤滑油を透過した光量を検出する受光部とを含む、請求項 3 に記載の風力発電装置の異常監視装置。

【請求項 6】

前記センサは、前記循環経路において、前記羽根車よりも上流に設けられる、請求項 5 に記載の風力発電装置の異常監視装置。

30

【請求項 7】

前記検知部は、

前記潤滑油の異物を検出するセンサと、

前記センサの検出した情報を無線で送信する無線送信ユニットとを含む、

前記異常監視装置は、前記検知部とは別の電源から電源電圧が供給される監視装置本体をさらに備え、

前記監視装置本体は、

前記無線送信ユニットが送信した情報を受信する無線受信ユニットと、

前記無線受信ユニットが受信した情報に基づいて、前記潤滑油の異物混入量を演算する演算部と、

40

前記演算部の演算結果を記憶する記憶部とを含む、請求項 1 に記載の風力発電装置の異常監視装置。

【請求項 8】

前記検知部は、

前記発電部が発電した電力を用いて前記風力発電装置の振動を検出する振動センサを含む、請求項 1 に記載の風力発電装置の異常監視装置。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

この発明は、風力発電装置の異常監視装置に関する。

50

【背景技術】

【0002】

特開2005-233722号公報には、潤滑油中の異物混入量が極めて微量である場合にそれを検出することが可能な異物検出システムが開示されている。この異物検出システムは、流体（例えば潤滑油）が流れる管内で異物（例えば、鉄粉等の磁性体粉、その他の異物）を捕捉し且つ捕捉した異物を解放する捕捉手段と、解放された異物が管内を流過するのを検出する検出手段と、制御手段とを有する。この制御手段は、検出手段で検出可能な程度まで異物が滞留する時間だけ捕捉手段で異物を捕捉し、当該時間が経過したならば異物を解放する制御を行なうように構成されている。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0003】

【特許文献1】特開2005-233722号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

上記のような異物検出システムは、たとえば風力発電装置の増速機を潤滑する潤滑油を循環させるシステムにも適用することができる。風力発電装置の増速機を潤滑する潤滑油は、ギヤの損傷時や経年変化などによって、鉄粉が混入することがある。風力発電装置の増速機の異常監視項目の一つとして、潤滑油内の鉄粉検出を行なうことが検討されている。油循環システムの配管中に鉄粉を検出するためには、光透過センサなどを設置する必要がある。

【0005】

光透過センサなどの異常監視のためのセンサは、センサ自体に供給する直流低圧（たとえば5～15V）の電源電圧が必要である。しかし、センサを設置するような場所は、風力発電装置の電源系統と離れている場合が多い。風力発電装置のナセル内に電源電圧を供給するための配線を引き回すのは、監視装置設置工事に手間と時間とを要するし、監視装置の故障の一因となる。したがって、監視装置を設置するための配線は一本でも少ないほうが好ましい。

【0006】

この発明は、上記の課題を解決するためになされたものであって、その目的は、配線本数が低減された風力発電装置の異常監視装置を提供することである。

【課題を解決するための手段】

【0007】

この発明は、要約すると、風力発電装置の異常監視装置であって、風力発電装置の可動部の潤滑を行なう潤滑油を循環させる循環経路に設けられるとともに、潤滑油の流れを受けて発電を行なう発電部と、発電部が発電した電力を用いて風力発電装置の異常発生を検知を行なう検知部とを備える。

【0008】

好ましくは、発電部は、潤滑油の流れを受けて回転する羽根車と、羽根車の回転力で発電を行なう発電機とを含む。

【0009】

より好ましくは、検知部は、潤滑油の異物を検出するセンサを含む。異常監視装置は、検知部とは別の電源から電源電圧が供給され、センサの出力に基づいて、潤滑油の異物混入量を演算する演算部とを含む。

【0010】

さらに好ましくは、演算部は、羽根車の回転速度に基づいて潤滑油の流速を検出し、検出した流速とセンサの出力とに基づいて、潤滑油の異物混入量を演算する。

【0011】

さらに好ましくは、センサは、発電部が発電した電力を用いて光を潤滑油に照射する照

10

20

30

40

50

射部と、潤滑油を透過した光量を検出する受光部とを含む。

【 0 0 1 2 】

さらに好ましくは、センサは、循環経路において、羽根車よりも上流に設けられる。

好ましくは、検知部は、潤滑油の異物を検出するセンサと、センサの検出した情報を無線で送信する無線送信ユニットとを含む。異常監視装置は、検知部とは別の電源から電源電圧が供給される監視装置本体をさらに備える。監視装置本体は、無線送信ユニットが送信した情報を受信する無線受信ユニットと、無線受信ユニットが受信した情報に基づいて、潤滑油の異物混入量を演算する演算部と、演算部の演算結果を記憶する記憶部とを含む。

【 0 0 1 3 】

好ましくは、検知部は、発電部が発電した電力を用いて風力発電装置の振動を検出する振動センサを含む。

【 発明の効果 】

【 0 0 1 4 】

本発明によれば、異常監視装置を設置するための配線本数が減り、工事が容易で故障しにくい異常監視装置を実現できる。

【 図面の簡単な説明 】

【 0 0 1 5 】

【 図 1 】 本実施の形態による状態検出装置を備えた風力発電装置 1 の構成を模式的に示す図である。

【 図 2 】 増速機 1 3 0 に潤滑油を循環させるための循環装置 1 7 0 の構成を模式的に示す図である。

【 図 3 】 センサユニット 1 5 0 の構造を模式的に示した図である。

【 図 4 】 図 3 の I V - I V における断面を示した断面図である。

【 図 5 】 異常監視装置 1 4 5 の構成を示すブロック図である。

【 発明を実施するための形態 】

【 0 0 1 6 】

以下、本発明の実施の形態について、図面を参照しながら詳細に説明する。なお、図中同一または相当部分には同一符号を付してその説明は繰返さない。

【 0 0 1 7 】

図 1 は、本実施の形態による状態検出装置を備えた風力発電装置 1 の構成を模式的に示す図である。

【 0 0 1 8 】

風力発電装置 1 は、複数のブレード 2 0 と、ナセル 1 0 0 と、タワー 2 0 0 とを含んで構成される。

【 0 0 1 9 】

ナセル 1 0 0 は、タワー 2 0 0 の上端部に設けられる。ナセル 1 0 0 の内部には、主軸 1 1 0 と、主軸受 1 2 0 と、増速機（ギヤボックス） 1 3 0 と、発電機 1 4 0 と、異常監視装置 1 4 5 とが格納されている。異常監視装置 1 4 5 は、センサユニット 1 5 0 と、監視装置本体 1 6 0 とを含む。

【 0 0 2 0 】

ブレード 2 0 は、主軸 1 1 0 の先端に設けられ、風力を回転トルクに変換して主軸 1 1 0 に伝達する。主軸 1 1 0 は、ナセル 1 0 0 内部で主軸受 1 2 0 に回転可能に支持され、ブレード 2 0 から受ける回転トルクを増速機 1 3 0 へ伝達する。

【 0 0 2 1 】

増速機 1 3 0 は、主軸 1 1 0 と発電機 1 4 0 との間に設けられ、主軸 1 1 0 の回転速度を増速して発電機 1 4 0 へ出力する。

【 0 0 2 2 】

発電機 1 4 0 は、増速機 1 3 0 の出力軸 1 3 1 に接続され、増速機 1 3 0 から受ける回転トルクによって発電する。発電機 1 4 0 は、たとえば、誘導発電機によって構成される

10

20

30

40

50

。

【 0 0 2 3 】

ナセル 1 0 0 の内部には、増速機 1 3 0 に潤滑油を循環させるための循環装置 1 7 0 (後述の図 2 参照) が設けられる。

【 0 0 2 4 】

図 2 は、増速機 1 3 0 に潤滑油を循環させるための循環装置 1 7 0 の構成を模式的に示す図である。

【 0 0 2 5 】

循環装置 1 7 0 は、オイルパン 1 7 1 と、配管 1 7 2 と、ポンプ 1 7 3 と、オイルフィルタ 1 7 4 とを含む。

10

【 0 0 2 6 】

オイルパン 1 7 1 は、増速機 1 3 0 の下部に設けられる。配管 1 7 2 の一方の端部はオイルパン 1 7 1 の下部に接続され、配管 1 7 2 の他方の端部は増速機 1 3 0 の上部に接続される。ポンプ 1 7 3 およびオイルフィルタ 1 7 4 は、配管 1 7 2 の経路上に設けられる。

。

【 0 0 2 7 】

ポンプ 1 7 3 が駆動されると、オイルパン 1 7 1 に溜められた潤滑油が配管 1 7 2 の一方の端部からオイルフィルタ 1 7 4 に供給されて過される。オイルフィルタ 1 7 4 を通過した潤滑油は、ポンプ 1 7 3 から送出され、増速機 1 3 0 の上部に設けられた配管 1 7 2 の他方の端部から自然落下して増速機 1 3 0 内のギヤ 1 3 2 に供給される。ギヤ 1 3 2 に供給された潤滑油は、自然落下によってオイルパン 1 7 1 に戻される。

20

【 0 0 2 8 】

センサユニット 1 5 0 は、配管 1 7 2 において、オイルパン 1 7 1 とオイルフィルタ 1 7 4 との間の部分に設けられる。なお、センサユニット 1 5 0 が設けられる位置は、配管 1 7 2 の経路上であれば、必ずしもポンプ 1 7 3 より後の部分に限定されるものではない。また、オイルフィルタ 1 7 4、ポンプ 1 7 3、センサユニット 1 5 0 の配置順も図 2 に示した通りでなくても構わない。

【 0 0 2 9 】

潤滑油に混入した大きな異物はオイルフィルタ 1 7 4 で除去されるが、増速機 1 3 0 のギヤの摩耗や破損などで生じる鉄粉などの細かい異物はオイルフィルタ 1 7 4 では除去できない。そこで、監視装置本体 1 6 0 によって潤滑油に混入した異物の量の監視が行なわれる。

30

【 0 0 3 0 】

監視装置本体 1 6 0 は、図示しない C P U (Central Processing Unit) およびメモリを内蔵したユニットにより構成され、当該メモリに記憶された情報およびセンサユニット 1 5 0 の出力値等に基づいて、配管 1 7 2 を流れる潤滑油中に鉄粉等の異物が混入されているか否かを判定する。監視装置本体 1 6 0 は、潤滑油に異物が混入されていると判定した場合、図示しないランプを点灯させる等によって警告を発したり、電話回線や無線回線を経由して遠隔地の監視者に異常を判断するためのデータを送信したりする。

【 0 0 3 1 】

センサユニット 1 5 0 に光センサなどを使用する場合、出力信号のケーブルをすこし離れた位置にある監視装置本体 1 6 0 まで配線することが考えられるが、設置工事時に配線のために時間を要することが問題である。

40

【 0 0 3 2 】

また、センサに電源が必要な場合があるが、監視装置本体から電源配線を引き回すのも設置工事時に配線のために時間を要する。配線を不要とするために無線で監視装置本体 1 6 0 にセンサの検出データを送信することも考えられるが、同様に電源配線が問題となる。

。

【 0 0 3 3 】

そこで、本実施の形態では、センサの付近で発電を行なって、センサや無線送信ユニッ

50

トに電源電圧を供給することとした。

【 0 0 3 4 】

図 3 は、センサユニット 1 5 0 の構造を模式的に示した図である。図 4 は、図 3 の I V - I V における断面を示した断面図である。

【 0 0 3 5 】

図 3、図 4 を参照して、センサユニット 1 5 0 は、増速機 1 3 0 に供給される潤滑油の透過光量を検出する、透過型の光センサ 1 5 1 を含む。光センサ 1 5 1 は、発光素子 1 5 1 A, 1 5 1 B と、受光素子 1 5 1 C, 1 5 1 D とを含む。

【 0 0 3 6 】

センサユニット 1 5 0 は、さらに、オイルパン 1 7 1 からポンプ 1 7 3 に向けて送出された潤滑油の流れを受けて発電する発電部 1 5 2 を含む。発電部 1 5 2 は、潤滑油の流れを受けて回転する羽根車 1 5 3 と、羽根車 1 5 3 が回転するとロータが回転して発電を行なう発電機 1 5 5 と、羽根車 1 5 3 の回転を発電機 1 5 5 のロータに伝えるシャフト 1 5 4 とを含む。

10

【 0 0 3 7 】

センサユニット 1 5 0 は、さらに、増速機 1 3 0 のギヤの振動を検出するための振動センサ 1 9 0 と、光センサ 1 5 1 の出力と振動センサ 1 9 0 の出力とを受けてこれらの出力に含まれるデータを無線送信する無線送信ユニット 1 5 8 とを含む。

【 0 0 3 8 】

羽根車 1 5 3 と光センサ 1 5 1 の位置関係にも考慮する必要がある。羽根車 1 5 3 が回転すると潤滑油の流れに乱れが発生する。光センサ 1 5 1 付近に潤滑油の流れの乱れが生じると、光センサ 1 5 1 が鉄粉などの異物を検出する精度が悪化するおそれがある。羽根車 1 5 3 を光センサ 1 5 1 よりも潤滑油の流れの下流に配置すると、羽根車 1 5 3 が回転することによる潤滑油の流れの乱れが光センサ 1 5 1 に影響を与えない。したがって、図 3、図 4 に示すように、羽根車 1 5 3 を光センサ 1 5 1 よりも潤滑油の流れの下流に配置すると好ましい。

20

【 0 0 3 9 】

センサユニット 1 5 0 は、透明なアクリルなどで透光部が形成された流路部 1 5 7 をさらに含む。流路部 1 5 7 の両端部にはフランジが形成されており、配管 1 7 2 に締結部材 1 8 0 によって締結されている。センサユニット 1 5 0 は、光センサと発電部と無線送信ユニットが流路部 1 5 7 に予め取り付けられた状態で風力発電装置の工事現場に運搬される。

30

【 0 0 4 0 】

したがって、センサユニット 1 5 0 の設置工事は、締結部材 1 8 0 を締結し、振動センサ 1 9 0 と無線送信ユニット 1 5 8 とを配線するだけで済む。

【 0 0 4 1 】

なお、センサユニット 1 5 0 は、光センサ 1 5 1 と発電部 1 5 2 と無線送信ユニットが流路部 1 5 7 に予め取り付けられた状態で製品として販売されてもよく、工事担当者が、工事現場に行く前に予め組み上げてよい。

【 0 0 4 2 】

図 5 は、異常監視装置 1 4 5 の構成を示すブロック図である。図 5 を参照して、異常監視装置 1 4 5 は、センサユニット 1 5 0 と、監視装置本体 1 6 0 とを含む。センサユニット 1 5 0 には、発電機 1 5 5 によって発電された電源電圧 V 1 が供給される。監視装置本体 1 6 0 には、風力発電装置のナセル内に設置された配電盤 4 0 0 などから電源電圧 V 2 が供給される。

40

【 0 0 4 3 】

センサユニット 1 5 0 は、光センサ 1 5 1 と、回転速度センサ 1 5 6 と、振動センサ 1 9 0 と、無線送信ユニット 1 5 8 とを含む。

【 0 0 4 4 】

光センサ 1 5 1 は、潤滑油の光透過量の変化を検出することによって、潤滑油の異物を

50

検出する。回転速度センサ 156 は、発電機 155 を回転させる羽根車 153 の回転速度を検出する。振動センサ 190 は、増速機 130 の振動を検出する。

【0045】

なお、羽根車 153 の回転速度が発電機 155 の出力電力などによってわかる場合には、回転速度センサ 156 を設けなくてもよい。また、振動センサ 190 は、増速機 130 以外の部分の振動を検出するものであってもよい。

【0046】

無線送信ユニット 158 は、光センサ 151、回転速度センサ 156、振動センサ 190 の出力に含まれる情報を無線で監視装置本体 160 に送信する。

【0047】

監視装置本体 160 は、無線受信ユニット 162 と、演算部 164 と、記憶部 166 とを含む。

【0048】

無線受信ユニット 162 は、無線送信ユニット 158 が送信した情報を受信する。演算部 164 は、無線受信ユニット 162 が受信した情報に基づいて、潤滑油の異物混入量を演算する。記憶部 166 は、演算部 164 の演算結果を記憶する。記憶部 166 に記憶された演算結果は、メンテナンス時に点検に来た作業者が回収してもよいし、図示しない電話回線や無線回線などによって遠隔地の監視者に送信されてもよい。

【0049】

演算部 164 は、光センサ 151 の検出した光透過量が所定値よりも低下したことによって潤滑油に汚れが発生したことを検出すると、図示しない警告灯を点灯させるなどして、監視者に報知する。

【0050】

その際に、誤警報を防ぐため、演算部 164 は回転速度センサ 156 の出力によって、潤滑油の流速を演算して、光透過量の補正を行なう。たとえば、判定時間の光透過量の積算値に基づいて潤滑油の汚れを判断する場合には、流速に応じて判定時間の長さを変更することによって、光透過量の補正を行なうことができる。なお、回転速度が早ければ流速も早くなり、流速が早ければ判定時間は短くなるが、回転速度と流速の関係や、流速と判定時間の長さとの関係は、予め実験的に求めておいて、マップ化しておくが良い。

【0051】

最後に、本実施の形態について、再び図面を参照して総括する。主に図 3 および図 5 を参照して、本実施の形態の風力発電装置の異常監視装置は、風力発電装置の増速機 130 などの可動部の潤滑を行なう潤滑油を循環させる循環経路に設けられるとともに、潤滑油の流れを受けて発電を行なう発電部 152 と、発電部 152 が発電した電力を用いて風力発電装置の異常発生を検知を行なう検知部 159 とを備える。

【0052】

好ましくは、発電部 152 は、潤滑油の流れを受けて回転する羽根車 153 と、羽根車 153 の回転力で発電を行なう発電機 155 とを含む。

【0053】

より好ましくは、検知部 159 は、潤滑油の異物を検出する光センサ 151 を含む。異常監視装置は、検知部 159 とは別の電源から電源電圧 V2 が供給され、光センサ 151 の出力に基づいて、潤滑油の異物混入量を演算する演算部 164 とを含む。

【0054】

さらに好ましくは、演算部 164 は、羽根車 153 の回転速度に基づいて潤滑油の流速を検出し、検出した流速と光センサ 151 の出力とに基づいて、潤滑油の異物混入量を演算する。

【0055】

さらに好ましくは、光センサ 151 は、発電部が発電した電力を用いて光を潤滑油に照射する照射部（発光素子 151A、151B）と、潤滑油を透過した光量を検出する受光部（受光素子 151C、151D）とを含む。

10

20

30

40

50

【 0 0 5 6 】

さらに好ましくは、光センサ 1 5 1 は、循環経路において、羽根車 1 5 3 よりも上流に設けられる。

【 0 0 5 7 】

好ましくは、検知部 1 5 9 は、潤滑油の異物を検出する光センサ 1 5 1 と、光センサ 1 5 1 の検出した情報を無線で送信する無線送信ユニット 1 5 8 とを含む。異常監視装置 1 4 5 は、検知部 1 5 9 とは別の電源から電源電圧 V 2 が供給される監視装置本体 1 6 0 をさらに備える。監視装置本体 1 6 0 は、無線送信ユニット 1 5 8 が送信した情報を受信する無線受信ユニット 1 6 2 と、無線受信ユニット 1 6 2 が受信した情報に基づいて、潤滑油の異物混入量を演算する演算部 1 6 4 と、演算部 1 6 4 の演算結果を記憶する記憶部 1 6 6 とを含む。

10

【 0 0 5 8 】

好ましくは、検知部 1 5 9 は、発電部 1 5 2 が発電した電力を用いて風力発電装置の振動を検出する振動センサ 1 9 0 を含む。

【 0 0 5 9 】

以上説明したように、本実施の形態では、油循環システムの配管 1 7 2 の一部にセンサユニット 1 5 0 を取り付け、センサユニット 1 5 0 の一部に羽根車 1 5 3 が付属し、潤滑油の流れによって発電し、発電電力によってセンサ類を駆動させる。

【 0 0 6 0 】

演算部 1 6 4 は、流速の変化によって、光センサ 1 5 1 の出力の補正を行ない、単位体積当たりの異物量の精度を高めて誤警報を防ぐ。

20

【 0 0 6 1 】

センサユニット 1 5 0 によって発電した電源電圧は、振動センサ 1 9 0 にも供給される。無線送信ユニット 1 5 8 の電源も、羽根車 1 5 3 によって発電した電力を用いる。

【 0 0 6 2 】

このように構成することによって、電源配線や信号配線の本数を減らすことができ、設置工事が容易な異常監視装置を実現することができる。

【 0 0 6 3 】

今回開示された実施の形態は、すべての点で例示であって制限的なものではないと考えられるべきである。本発明の範囲は、上記した実施の形態の説明ではなくて特許請求の範囲によって示され、特許請求の範囲と均等の意味および範囲内でのすべての変更が含まれることが意図される。

30

【 符号の説明 】

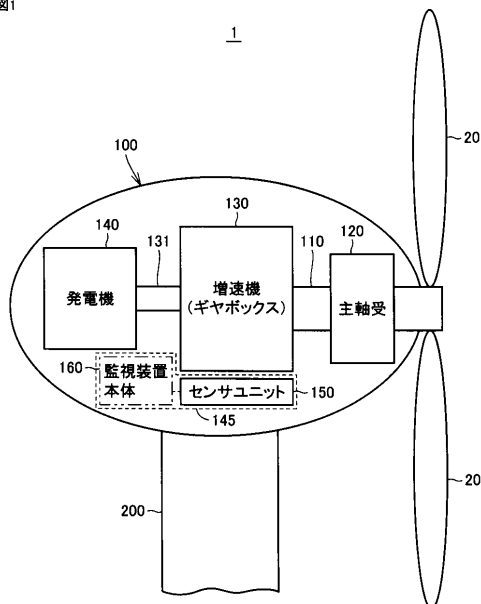
【 0 0 6 4 】

1 0 0 ナセル、1 1 0 主軸、1 2 0 主軸受、1 3 0 増速機、1 3 1 出力軸、1 3 2 ギヤ、1 4 0 , 1 5 5 発電機、1 4 5 異常監視装置、1 5 0 センサユニット、1 5 1 光センサ、1 5 1 A , 1 5 1 B 発光素子、1 5 1 C , 1 5 1 D 受光素子、1 5 2 発電部、1 5 3 羽根車、1 5 4 シャフト、1 5 6 回転速度センサ、1 5 7 流路部、1 5 8 無線送信ユニット、1 6 0 監視装置本体、1 6 2 無線受信ユニット、1 6 4 演算部、1 6 6 記憶部、1 7 0 循環装置、1 7 1 オイルパン、1 7 2 配管、1 7 3 ポンプ、1 7 4 オイルフィルタ、1 8 0 締結部材、1 9 0 振動センサ、2 0 0 タワー、4 0 0 配電盤。

40

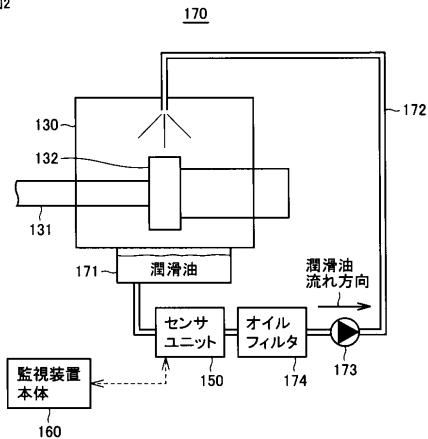
【 図 1 】

图 1



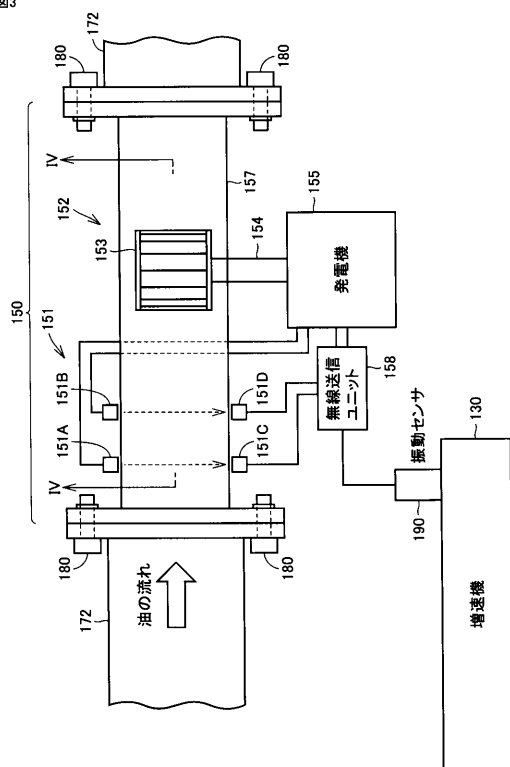
【圖 2】

图2



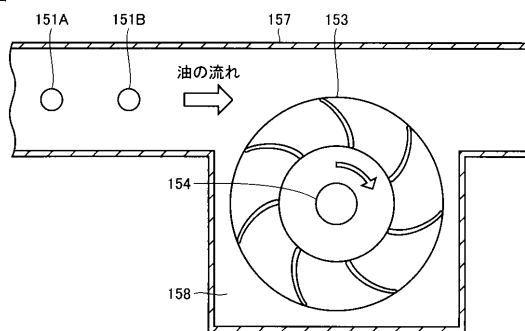
【 図 3 】

图3



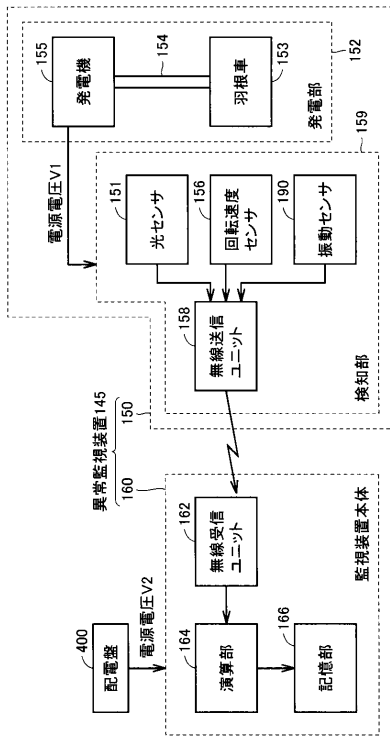
【 図 4 】

图4



【図5】

図5



フロントページの続き

(72)発明者 小屋町 一輝

三重県桑名市大字東方字尾弓田 3 0 6 6 N T N株式会社内

Fターム(参考) 3H178 AA03 AA40 AA43 BB42 BB54 BB59 BB73 DD04X DD08Z DD12Z
DD52X DD54X EE10 EE25 EE26