

【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5部門第2区分

【発行日】平成22年7月15日(2010.7.15)

【公表番号】特表2010-506113(P2010-506113A)

【公表日】平成22年2月25日(2010.2.25)

【年通号数】公開・登録公報2010-008

【出願番号】特願2009-530855(P2009-530855)

【国際特許分類】

F 16 D 48/02 (2006.01)

F 16 D 11/10 (2006.01)

【F I】

F 16 D 25/14 6 4 0 A

F 16 D 11/10 A

【手続補正書】

【提出日】平成22年5月26日(2010.5.26)

【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】

クラッチによって流体機械の駆動軸を出力軸と連結させるための方法であつて、連結開始信号が投入される前に、前記流体機械が出力軸を基準に亜同期回転数に増速されかつこの保持回転数で保持される方法において、両方の部分軸系の重心が向き合うように両方の部分軸系の位相差がなったときに、連結開始信号が投入される方法。

【請求項2】

前記保持回転数が出力軸を基準に - 10 rpm の値を有する請求項1記載の方法。

【請求項3】

両方の部分軸系の相対捩れ角度が判定される請求項1または2記載の方法。

【請求項4】

連結信号が遮断され、両方の部分軸系のこの解除状態のときに両軸の軸振動が判定可能かつ比較可能である請求項1から3のいずれか1つに記載の方法。

【請求項5】

両方の部分軸系についてそれぞれ2回の振動測定が実行される請求項1から4のいずれか1つに記載の方法。

【請求項6】

回転数を判定するために両方の部分軸系について1回転ごとに各1つのパルス信号が判定される請求項1から5のいずれか1つに記載の方法。

【請求項7】

駆動軸の正相ベクトルと出力軸の正相ベクトルとの位相差が判定される請求項1から6のいずれか1つに記載の方法。

【請求項8】

相対捩れ角度がプログラマブルコントローラ内に記憶され、制御系によって使用される請求項1から7のいずれか1つに記載の方法。