

【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7部門第4区分

【発行日】平成21年9月17日(2009.9.17)

【公表番号】特表2009-506741(P2009-506741A)

【公表日】平成21年2月12日(2009.2.12)

【年通号数】公開・登録公報2009-006

【出願番号】特願2008-527933(P2008-527933)

【国際特許分類】

B 6 0 L 15/40 (2006.01)

B 6 1 L 27/00 (2006.01)

【F I】

B 6 0 L 15/40 D

B 6 1 L 27/00 K

【手続補正書】

【提出日】平成21年7月30日(2009.7.30)

【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】

列車の運転を制御するのに用いるために少なくとも2つの機関車を含む該列車の機関車の対地速度を決定する方法であつて、

前記列車のいずれか1つの機関車の車軸を選択して該選択車軸に対応する速度を測定するようとする段階と、

前記1つの機関車の選択車軸に対応する測定速度に基づいて前記列車の少なくとも別の機関車の対地速度を決定する段階と、

を含む方法。

【請求項2】

前記決定対地速度を用いて前記機関車のそれぞれの牽引力を制御するようとする段階をさらに含む、請求項1記載の方法。

【請求項3】

前記決定対地速度を用いて機関車事象記録計に入力するようとする段階をさらに含む、請求項1記載の方法。

【請求項4】

前記決定対地速度を用いて機関車機関手室信号システムに入力するようとする段階をさらに含む、請求項1記載の方法。

【請求項5】

前記機関車間の運転特性差に基づいて前記列車の機関車の決定対地速度を補正する段階をさらに含む、請求項1記載の方法。

【請求項6】

前記補正する段階が、

前記列車の機関車のそれぞれの車軸に対応するそれぞれの測定速度間の差を判定する段階と、

異なるそれぞれの測定速度を補正するスケーリング係数を生成する段階と、

をさらに含む、請求項5記載の方法。

【請求項7】

前記補正する段階が、
前記機関車間の過渡対地速度差を判定する段階と、
前記過渡対地速度差になる機関車の運転特性差を無視する段階と、
をさらに含む、請求項 5記載の方法。

【請求項 8】

列車の運転を制御するのに用いるために少なくとも2つの機関車を含む列車の機関車の対地速度を決定するためのシステムであって、
それぞれの動作状態センサ信号を提供する前記列車の機関車のそれぞれの車軸に関連する複数の動作状態センサと、
前記それぞれの動作状態センサ信号を受信しつつ前記それぞれの動作状態信号に基づいて前記列車のいずれか1つの機関車の車軸を選択して該選択車軸に関連する速度を測定するように構成されたプロセッサと、
前記第1のプロセッサの車軸選択に応答して前記選択車軸に対応する速度を測定しつつ測定速度信号を提供する速度センサと、を含み、
前記プロセッサが、前記測定速度信号を受信しつつ前記測定速度に基づいて前記列車の少なくとも別の機関車の対地速度を決定するようにさらに構成される、
システム。

【請求項 9】

前記速度センサが、前記動作状態センサの1つである、請求項 8記載のシステム。

【請求項 10】

列車の運転を制御するのに用いるために少なくとも2つの機関車を含む列車の機関車の対地速度を決定するためのプログラム命令を含むコンピュータ可読媒体であって、
前記列車のいずれか1つの機関車の車軸を選択して該選択車軸に対応する速度を測定するようにするためのコンピュータプログラムコードと、
前記1つの機関車の選択車軸に対応する測定速度に基づいて前記列車の少なくとも別の機関車の対地速度を決定するためのコンピュータプログラムコードと、
を含むコンピュータ可読媒体。