

【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に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に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に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か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か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か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。