

【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27年8月6日(2015.8.6)

【公開番号】特開2013-3150(P2013-3150A)

【公開日】平成25年1月7日(2013.1.7)

【年通号数】公開・登録公報2013-001

【出願番号】特願2012-137389(P2012-137389)

【国際特許分類】

G 01 M 99/00 (2011.01)

【F I】

G 01 M 99/00 A

【手続補正書】

【提出日】平成27年6月15日(2015.6.15)

【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】

回転装置(10)に結合されたコンポーネント(12)の位置を検知して、幾何学的参照に対して前記コンポーネントの前記位置を示す少なくとも1つの信号を生成するように構成された少なくとも1つのセンサ(44)と、

ユーザ選択入力を示す信号を生成するように構成された入力装置(66)と、

表示装置(62)と、

前記少なくとも1つのセンサ、前記入力装置、および前記表示装置と通信するように結合されたプロセッサ(58)であって、

所定の期間について、前記コンポーネントの少なくとも1つの位置に関連付けられる複数の時間ベースの位置値を計算して、

前記コンポーネントの相対位置に関連付けられる複数の軌道位置値を計算して、

前記入力装置を介する少なくとも1つのユーザ選択入力に応じて、前記計算された複数の時間ベースの位置値に対応する複数の時間ベースのトレース(100)、および前記計算された複数の軌道位置値に対応する複数の軌道トレース(102)のうちの少なくとも1つを図で表すようにプログラムされたプロセッサと、

を備える、前記回転装置の動作を監視する際に使用するためのシステム(14)。

【請求項2】

前記プロセッサ(58)が、

所定の測定単位の量を含むグラフィカルスケール(116)に関して前記複数の時間ベースのトレース(100)および前記複数の軌道トレース(102)を提示して、

前記時間ベースのトレースの形および前記軌道トレースの形を選択的に調整するために、ユーザ選択に応じて前記グラフィカルスケール内の測定単位の前記量を調整する、ようにさらにプログラムされる、請求項1に記載のシステム(14)。

【請求項3】

Y軸に沿った前記コンポーネント(12)の第1の位置を検知するように構成された第1センサ(52)と、

X軸に沿った前記コンポーネントの第2の位置を検知するように構成された第2センサ(54)と、

をさらに備える、請求項1に記載のシステム(14)。

【請求項 4】

前記プロセッサ(58)が、

前記所定の期間について、前記Y軸に沿った前記コンポーネント(12)の第1の相対位置を含む第1の複数の時間ベースの位置値を計算して、

前記所定の期間について、前記X軸に沿った前記コンポーネントの第2の相対位置を含む第2の複数の時間ベースの位置値を計算して、

前記計算された第1の複数の時間ベースの位置値に対応する第1の時間ベースのトレース(106)、および前記計算された第2の複数の時間ベースの位置値に対応する第2の時間ベースのトレース(108)を図で表す、

ようにプログラムされる、請求項3に記載のシステム(14)。

【請求項 5】

前記プロセッサ(58)が、

複数の所定のスケール振幅因子で、前記複数の時間ベースの位置値および前記複数の軌道位置値を計算して、

第1のユーザ選択に応じて所定のスケール振幅因子に対応する前記時間ベースおよび軌道のトレース(100、102)を選択的に提示する、

ようにプログラムされる、請求項1に記載のシステム(14)。

【請求項 6】

前記プロセッサ(58)が、

複数の所定の期間を含む前記複数の時間ベースの位置値を計算して、

第2のユーザ選択に応じて所定の期間で前記計算された時間ベースの位置値に対応する前記時間ベースのトレース(100)を選択的に提示する、

ようにプログラムされる、請求項5に記載のシステム(14)。

【請求項 7】

前記回転装置(10)の回転周波数を検知して、前記検知された回転周波数を示す信号を生成するように構成された第2センサ(56)を備え、

前記プロセッサ(58)が前記第2センサと通信するように結合され、前記プロセッサが、

前記受信信号に少なくとも部分的に基づいてフィルタリングされた時間ベースの位置値を計算して、

ユーザ選択に応じて前記計算されたフィルタリングされた時間ベースの位置値に対応するフィルタリングされた時間ベースのトレース(138)を提示する、

ようにプログラムされる、

請求項1に記載のシステム(14)。

【請求項 8】

コンピュータ実行可能命令を実装した1つまたは複数の不揮発性コンピュータ可読記憶メディアであって、前記コンピュータ実行可能命令が少なくとも1つのプロセッサ(58)によって実行されると、前記少なくとも1つのプロセッサに、

幾何学的参照に対して回転装置(10)に結合されたコンポーネント(12)の位置を示す信号を受信させて、

所定の期間について、前記コンポーネントの相対位置に関連付けられる複数の時間ベースの少なくとも1つの位置を計算させて、

前記コンポーネントの相対位置に関連付けられる複数の軌道位置値を計算させて、

入力装置(66)を介するユーザ選択入力に応じて、前記計算された複数の時間ベースの位置値に対応する複数の時間ベースのトレース(100)、および計算された複数の軌道位置値に対応する複数の軌道トレース(102)のうちの少なくとも1つを図で表せる、

メディア。

【請求項 9】

前記コンピュータ実行可能命令が少なくとも1つのプロセッサ(58)によって実行さ

れると、前記少なくとも 1 つのプロセッサに、

複数の区分 (1 1 8) を含むグラフィカルスケール (1 1 6) に関して前記複数の時間ベースのトレース (1 0 0) および前記複数の軌道トレース (1 0 2) を提示させて、

少なくとも 1 つのユーザ選択に応じて所定のスケール区分因子に対応する前記複数の時間ベースのトレースおよび軌道のトレースを選択的に提示させる、

請求項 8 に記載のメディア。

【請求項 1 0】

前記コンピュータ実行可能命令が少なくとも 1 つのプロセッサ (5 8) によって実行されると、前記少なくとも 1 つのプロセッサに、

前記所定の期間について前記 Y 軸に沿った前記コンポーネント (1 2) の第 1 の相対位置を含む第 1 の複数の時間ベースの位置値を計算させて、

前記所定の期間について前記 X 軸に沿った前記コンポーネントの第 2 の相対位置を含む第 2 の複数の時間ベースの位置値を計算させて、

前記計算された第 1 の複数の時間ベースの位置値に対応する第 1 の時間ベースのトレース (1 0 6) 、および前記計算された第 2 の複数の時間ベースの位置値に対応する第 2 の時間ベースのトレース (1 0 8) を図で表せる、

請求項 8 に記載のメディア。