

【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 3 区分
【発行日】平成 17 年 6 月 16 日 (2005.6.16)

【公表番号】特表 2001-505691 (P2001-505691A)
【公表日】平成 13 年 4 月 24 日 (2001.4.24)
【出願番号】特願 平 10-525108
【国際特許分類第 7 版】

G 0 8 C 17/02

G 0 1 P 3/481

【 F I 】

G 0 8 C 17/00 B

G 0 1 P 3/481 Z

【手続補正書】
【提出日】平成 16 年 9 月 14 日 (2004.9.14)
【手続補正 1】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】補正の内容のとおり
【補正方法】変更
【補正の内容】

手続補正書

平成16年9月14日

特許庁長官殿

1. 事件の表示

平成10年特許願第525108号

2. 補正をする者

名称 コンティネンタル・テーベス・アクチェンゲゼルシャフト・ウント
・コンパニー・オフフェネ・ハンデルスゲゼルシャフト

3. 代理人

住所 東京都港区虎ノ門二丁目8番1号(虎の門電気ビル)

〔電話03(3502)1476(代表)〕

〔FAX.03(3503)9577〕

氏名 弁理士(6955) 江崎 光 史



4. 補正対象書類名

明細書、請求の範囲

5. 補正対象項目名

(1) 明細書 (2) 請求の範囲



6. 補正の内容

- (1) 明細書第1頁下から第3行の「電流レバル」を「電流レベル」に補正する。
- (2) 同第2頁下から第9行の「である。」を「である。」に補正する。
- (3) 同第7頁第10行の「時間がが」を「時間が」に補正する。
- (4) 請求の範囲を別紙のように補正する。



請求の範囲

1. 切換え信号の形をし、回転速度センサによって供給されるデータと、追加データとを、共通の1本の信号ラインを経て伝送するための方法において、設定された時間のパルス(P)の列が、切換え信号(ES)から得られ、このパルスの間隔またはパルスセパレーションが回転速度情報を含み、パルスセパレーションで追加データ(ZD)が伝送され、個々のパルス(P)によって追加データ(ZD; Bt0 ~Bt7 ; 0 . . . 5)の伝送が開始されるかまたは同期化されることを特徴とする方法。
2. 追加データ(ZD)が2進信号(Bt0 ~Bt7 ; 0 . . . 5)の列またはビットの列に含まれ、この列が各々の回転速度センサパルスまたは同期パルス(P)に続いて伝送されることを特徴とする請求項1記載の方法。
3. 追加データ(ZD)がビットの列(Bt0 ~Bt7 ; 0 . . . 5)に含まれ、この列の全体時間が、最高回転速度のときに発生する、連続する回転速度センサパルス(P)の間のパルスセパレーションよりも短いことを特徴とする請求項2記載の方法。
4. センサパルス(P)のための時間軸と、追加データ(ZD)を含む2進信号(Bt0 ~Bt7 ; 0 . . . 5)のための時間軸が、共通のオシレータ回路またはクロックパルス発生器回路(9)によって得られることを特徴とする請求項1 ~ 3のいずれか一つに記載の方法。
5. 供給された電流の形で回転速度情報を発生するアクティブセンサ(1)が回転速度センサとして使用され、追加データ(ZD; Bt0 ~Bt7 ; 0 . . . 5)が同様に、設定された振幅の電流によって伝送され、アクティブセンサを運転するために充分である電流基本値(I_L)と、追加データ(ZD; Bt0 ~Bt7 ; 0 . . . 5)を伝送するための中間の電流値(I_{H1})と、センサパルス(P)を示すための上側の電流値(I_{H2})が伝送ライン(3)で設定されていることを特徴とする請求項1 ~ 4のいずれか一つに記載の方法。
6. 伝送ラインの設定された電流最小値(I_{min})を下回ることと、設定された電流最大値(I_{max})を上回ることが、エラー認識のために評価されることを

特徴とする請求項 5 記載の方法。

7. 電流基本値 (I_L) と中間の電流値 (I_{H1}) と上側の電流値 (I_{H2}) のためにそれぞれ誤差範囲が設定されることを特徴とする請求項 5 または 6 記載の方法。
8. 車輪停止認識時または設定された時間 (T) を超えて回転速度パルス (P) が存在しない時に、補助同期パルス ($Sy2$) が発生させられ、この補助同期パルスが追加データ ($ZD; Bt0 \sim Bt7; 0 \dots 5$) の伝送を開始することを特徴とする請求項 1～7 のいずれか一つに記載の方法。
9. 補助同期パルス ($Sy2$) の振幅が中間の電流値 (I_{H1}) の許容誤差範囲内にあることを特徴とする請求項 8 記載の方法。
10. 追加データ ($ZD; Bt0 \sim Bt7; 0 \dots 5$) の伝送中に回転速度センサパルス (P) が発生するときに、データの流が中断され、センサパルス (P) によって同期化されて新たに開始されることを特徴とする請求項 8 または 9 記載の方法。
11. 追加データ ($ZD; Bt0 \sim Bt7; 0 \dots 5$) が、ブレーキライニング摩耗に関する情報と、エンコーダとトランスデューサとの間の空隙に関する情報と、振動減衰装置の圧縮ストロークに関する情報と、タイヤ圧力に関する情報と、走行方向に関する情報 (前進/後退走行認識) 等と、これらの情報の 1 つまたは複数を含んでいることを特徴とする請求項 1～7 のいずれか一つに記載の方法。
12. 請求項 1～11 のいずれか一つに記載の方法を実施するための回路装置において、回路装置が共通の伝送ライン (3) によって、アクティブ回転速度センサ (1) によって供給される情報と、異なる振幅の供給された電流の形で存在する情報と、追加データ ($ZD; Bt0 \sim Bt7; 0 \dots 5$) の形で存在する情報を伝送するように設計され、センサデータ (ES) から一連のパルス (P) が得られ、このパルスの間隔が回転数情報を含み、設定された振幅の電流値によって示される 2 進データの形をした追加データ ($ZD; Bt0 \sim Bt7; 0 \dots 5$) がセンサパルス (P) の間のセパレーション内で伝送され、追加データ ($ZD; Bt0 \sim Bt7; 0 \dots 5$) の伝送がセンサパルス (P) によって同期

化されていることを特徴とする回路装置。

13. アクティブセンサの機能を維持するための電流基本値 (I_L) と、追加データ ($ZD; Bt0 \sim Bt7; 0 \dots 5$) を示しかつ伝送するための中間の電流値 (I_{H1}) と、センサパルス (P) を示しかつ伝送するための上側の電流値 (I_{H2}) が伝送ライン (3) で設定されていることを特徴とする請求項 12 記載の回路装置。
14. 設定された時間 (T) を超えて回転速度センサパルス (P) が存在しないときに、補助同期パルス ($Sy2$) が発生し、この補助同期パルスの振幅が中間の電流値 (I_{H1}) の範囲にあることを特徴とする請求項 12 または 13 記載の回路装置。