

【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 08 C 17/02

G 01 P 3/481

【F I】

G 08 C 17/00 B

G 01 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・アクチエンゲゼルシャフト・ウント  
 ・コンパニー・オッフェネ・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 (E S) 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 (Z D) が伝送され、個々のパルス (P) によって追加データ (Z D ; 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 (Z D) 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 (Z D) 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 (Z D) 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 (Z D ; 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<sub>L</sub>) と、追加データ (Z D ; Bt0 ~Bt7 ; 0 ··· 5) を伝送するための中間の電流値 (I<sub>H1</sub>) と、センサパルス (P) を示すための上側の電流値 (I<sub>H2</sub>) 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<sub>min</sub>) を下回ることと、設定された電流最大値 (I<sub>max</sub>) 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 ~ Bt7 ; 0 ··· 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 ~ Bt7 ; 0 ··· 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、データの流れが中断され、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 ~ Bt7 ; 0 ··· 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 ~ Bt7 ; 0 ··· 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 ~ Bt7 ; 0 ··· 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 ~ Bt7 ; 0 ··· 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 ~ Bt7 ; 0 . . . 5) を示しあつ伝送するための中間の電流値 ( $I_{H1}$ ) と、センサパルス (P) を示しあ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1 2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1 2または1 3記載の回路装置。