

【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 26 年 11 月 6 日 (2014.11.6)

【公表番号】特表 2013-540265 (P2013-540265A)
 【公表日】平成 25 年 10 月 31 日 (2013.10.31)
 【年通号数】公開・登録公報 2013-060
 【出願番号】特願 2013-529708 (P2013-529708)
 【国際特許分類】

G 0 1 N 15/06 (2006.01)

【 F I 】

G 0 1 N 15/06 D

【手続補正書】
 【提出日】平成 26 年 9 月 5 日 (2014.9.5)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 1 6
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【 0 0 1 6 】

図 1 は、本発明に係る装置の第一の例の一部を示している。当該装置には、B A e ' 1 4 6 ' 飛行機が含まれる。この飛行機は、窓 1 0 を有する金属製の機体 1 2 から成る。窓 1 0 の外側表面は、前記飛行機の外側の一部を形成する。機器パッケージ 2 0 が前記飛行機の内側に搭載される。機器パッケージ 2 0 には電気機械電界センサー 1 6 (例えば、英国サウサンプトンの Ch i l w o r t h T e c h n o l o g y L t d で製造される J C I 1 4 0 型静電気モニター)が含まれる。当該センサー 1 6 の出力は、データ収集システム 1 8 に繋がれる。当該データ収集システム 1 8 は、前記センサー 1 6 の出力を等間隔で記録するために設けられ、当該センサー 1 6 の出力の各値は、その出力が記録される時の前記飛行機の位置と共に、記録される。全地球測位システム (G P S) ユニット 2 2 は、前記飛行機に関する位置情報をデータ収集システム 1 8 へと供給するために設けられる。データ収集システム 1 8 と接続された処理装置 2 4 は、データ収集システム 1 8 に蓄積された情報を処理するために設けられる。