

【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28年12月28日 (2016.12.28)

【公開番号】特開2010-286483(P2010-286483A)

【公開日】平成22年12月24日 (2010.12.24)

【年通号数】公開・登録公報2010-051

【出願番号】特願2010-121503(P2010-121503)

【国際特許分類】

G 0 1 H 17/00 (2006.01)

G 0 1 H 1/10 (2006.01)

【F I】

G 0 1 H 17/00 A

G 0 1 H 1/10

【誤訳訂正書】

【提出日】平成28年11月11日 (2016.11.11)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】全文

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

横振動と、回転要素 (52) を有するロータダイナミックシステムに関連した角振動との両方を測定するための方法であって、

前記回転要素 (52) 上の単一の位相基準マーク (24) が回転して、検出装置に関連した検出ゾーンを通るときに、前記位相基準マーク (24) の通過を検出するステップと

、

前記位相基準マーク (24) と区別可能な回転要素 (52) 上の複数の追加マーク (32) が回転して前記検出ゾーンを通るときに、前記追加マーク (32) の通過を検出するステップと、

前記位相基準マーク (24) の前記検出に基づき位相基準信号 (34) を発生し、前記位相基準信号 (34) を使用して前記横振動の位相を測定するステップと、

前記追加マーク (32) の前記検出に基づき振動基準信号 (38) を発生し、前記振動基準信号 (38) を使用して前記角振動を測定するステップと、

測定された前記角振動の振幅部に補正係数を適用して、測定された前記角振動の振幅を補正するステップと、

を含み、

前記補正係数は、既知の周波数および振幅を有する角振動を使用したシミュレーションにより求められる、

方法。

【請求項 2】

前記位相基準マーク (24) の前記回転要素 (22) 上の深さ (54) が、前記追加マーク (32) の深さとは異なる、請求項 1 に記載の方法。

【誤訳訂正 2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0023

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【 0 0 2 3 】

すなわち、測定された角振動振幅は、実際の角振動振幅、事象（マーク）の数、および角振動の周波数の関数であることが確認されている。例示的实施形態によれば、位相基準マークのみを使用した場合、正しい振幅値に到達するために、角振動測定値を発生するプロセスの一部として、例えば前記ステップ 6 4 または 6 6 の後で、測定された結果に補正係数を適用すべきである。既知の角振動入力（すなわち既知の周波数および既知の振幅 A_1 を有する角振動入力）を使用したシミュレーションにより、また上記の方法で測定された角振動振幅 A_{measured} を求めることにより、補正係数 C を求めることができる。次に補正係数 C を $C = A_1 / A_{\text{measured}}$ として求めることができる。システムの動作時に、補正係数 C を使用して、角振動測定信号 3 8 の振幅部 A が $A = A_{\text{measured}} \times C$ として計算されるように、測定された角振動を補償することができる。有利なことに、このような補正係数により精度が高まり、1 秒当たりの事象数が少ない状況で（例えば、低回転数で、かつ / または回転要素のマーク / 回転数が少ない場合に）角振動の正確な判定が可能になる。