【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４部門第１区分
【発行日】平成17年7月21日(2005.7.21)

【公開番号】特開2002-242233(P2002-242233A)
【公開日】平成14年8月28日(2002.8.28)
【出願番号】特願2001-375233(P2001-375233)
【国際特許分類第７版】
　Ｅ０２Ｆ　9/20
【ＦＩ】
　Ｅ０２Ｆ　9/20　　Ｑ

【手続補正書】
【提出日】平成16年12月8日(2004.12.8)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】特許請求の範囲
【補正方法】変更
【補正の内容】
【特許請求の範囲】
【請求項１】
　第１のフレームと、第２のフレームと、関節ジョイントとを備え，該関節ジョイントは、該ジョイント周りの前記第２のフレームに対する前記第１のフレームの相対的位置を示す関節角度で前記第１のフレームと前記第２のフレームとを接続するようになっている、機械の安定化システムであって、
　前記関節角度を検知し、これに応答して関節角度信号を生成するようになった関節センサと、
　前記第１のフレーム又は前記第２のフレームのうちの１つによって支持される荷の重量を検知し、これに応答して重量信号を生成するようになった重量センサと、
　前記第１のフレーム及び前記第２のフレームのうちの１つによって支持される荷の位置を検知し、これに応答して位置信号を生成するようになった、位置センサと、
　前記関節角度信号、前記重量信号、及び前記位置信号を受信し、これに応答して機械の安定性を示す出力信号を提供するようになったコントローラと、
　を備えた機械安定化システム。
【請求項２】
　前記出力信号が、可視装置、可聴装置、又は機械が不安定であることをオペレータに警告する触知装置のうちの少なくとも１つである出力装置によって受信されることを特徴とする請求項１に記載の機械安定化システム。
【請求項３】
　前記コントローラが、更に、前記重量信号、前記位置信号、前記関節角度信号、及び機械重量値に基づいて、表、式、アルゴリズム、及びこれらの組合せのうちの少なくとも１つから安定性値を求めるようになったことを特徴とする請求項１に記載の機械安定化システム。
【請求項４】
　前記コントローラが、前記安定性値を、各々が、表、式、アルゴリズム、及びこれらの組合せのうちの少なくとも１つから提供される、所定の警報値及び所定の範囲の警報値のうちの少なくとも１つと比較し、これに応答して前記出力信号を生成することを特徴とする請求項３に記載の機械安定化システム。
【請求項５】
　前記コントローラが、前記安定性値と前記警報値との比較に応答して出力装置を選択し

、これに応答して、前記出力信号を前記選択された出力装置に送信することを特徴とする請求項４に記載の機械安定化システム。