

請求の範囲

- [請求項1] 外郭をなす筐体部と、
前記筐体部に収納され、情報を記憶する記憶部と、
前記筐体部に収納され、前記筐体部が昇降機の移動物に取り付けられた状態において当該移動物が移動した際に当該移動物の鉛直方向の加速度と水平方向の加速度とを当該昇降機の移動物の診断情報として検出する加速度検出部と、
前記筐体部に収納され、前記加速度検出部により検出された鉛直方向の加速度の情報と水平方向の加速度の情報とを検出タイミングの情報に対応付けて前記記憶部に記憶させる診断側制御部と、
を備えた昇降機の診断装置。
- [請求項2] 前記筐体部に収納され、前記筐体部が前記昇降機の移動物の取り付けられた状態において当該移動物の周辺の音を当該昇降機の移動物の診断情報として収集するマイク部、
を備え、
前記診断側制御部は、前記マイク部により検出された音に対応した情報を検出タイミングの情報に対応付けて前記記憶部に記憶させる請求項1に記載の昇降機の診断装置。
- [請求項3] 前記筐体部に収納され、前記筐体部が前記昇降機の移動物の取り付けられた状態において当該移動物の回転角度を当該昇降機の移動物の診断情報として検出する回転角度検出部、
を備え、
前記診断側制御部は、前記回転角度検出部により検出された回転角度の情報を検出タイミングの情報に対応付けて前記記憶部に記憶させる請求項1または請求項2に記載の昇降機の診断装置。
- [請求項4] 前記筐体部に収納され、前記筐体部が前記昇降機の移動物の取り付けられた状態において当該移動物の周囲を当該昇降機の移動物の診断情報として撮影するカメラ部、

を備え、

前記診断側制御部は、前記カメラ部により撮影された画像情報を撮影タイミングの情報に対応付けて前記記憶部に記憶させる請求項 1 から請求項 3 のいずれか一項に記載の昇降機の診断装置。

[請求項5] 前記診断側制御部は、前記カメラ部により撮影された画像情報に基づいて前記昇降機の移動物に対する前記筐体部の向きを判定する請求項 4 に記載の昇降機の診断装置。

[請求項6] 前記筐体部に収納され、前記筐体部が前記昇降機の移動物の取り付けられた状態において当該昇降機の位置を検出する位置検出部、
を備え、

前記診断側制御部は、前記位置検出部により検出された位置の情報に基づいて前記昇降機の移動物の診断情報を診断する際の基準を設定する請求項 1 から請求項 5 のいずれか一項に記載の昇降機の診断装置。
。

[請求項7] 前記筐体部に収納され、情報を表示する表示部、
を備え、

前記診断側制御部は、前記加速度検出部により検出された鉛直方向の加速度の情報から得られた当該移動物の鉛直方向の位置の情報と他の診断情報とを対応付けて前記表示部に表示させる請求項 1 から請求項 6 のいずれか一項に記載の昇降機の診断装置。

[請求項8] 前記筐体部に収納され、情報を送信する診断側送信部、
を備え、

前記診断側制御部は、当該昇降機の移動物の診断情報を前記診断側送信部に送信させる請求項 1 から請求項 7 のいずれか一項に記載の昇降機の診断装置。

[請求項9] 情報を受信する解析側受信部と、
情報を蓄積する蓄積部と、
前記解析側受信部が請求項 8 に記載の診断装置からの診断情報を受

信した際に当該診断情報を前記蓄積部に蓄積させ、蓄積された診断情報に基づいて、昇降機の移動物の診断情報を解析する解析部と、
を備えた昇降機の診断解析装置。

[請求項10] 前記解析側受信部が請求項8に記載の診断装置からの診断情報を受信した際に当該診断情報をリサンプリング処理し、リサンプリング処理された診断情報を前記蓄積部に蓄積させる解析側制御部、
を備えた請求項9に記載の昇降機の診断解析装置。

[請求項11] 情報を送信する解析側送信部と、
前記診断装置に向けて前記解析部による解析結果を示す情報を前記解析側送信部に送信させる制御部と、
を備えた請求項9または請求項10に記載の昇降機の診断解析装置。