

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2024年10月24日(24.10.2024)



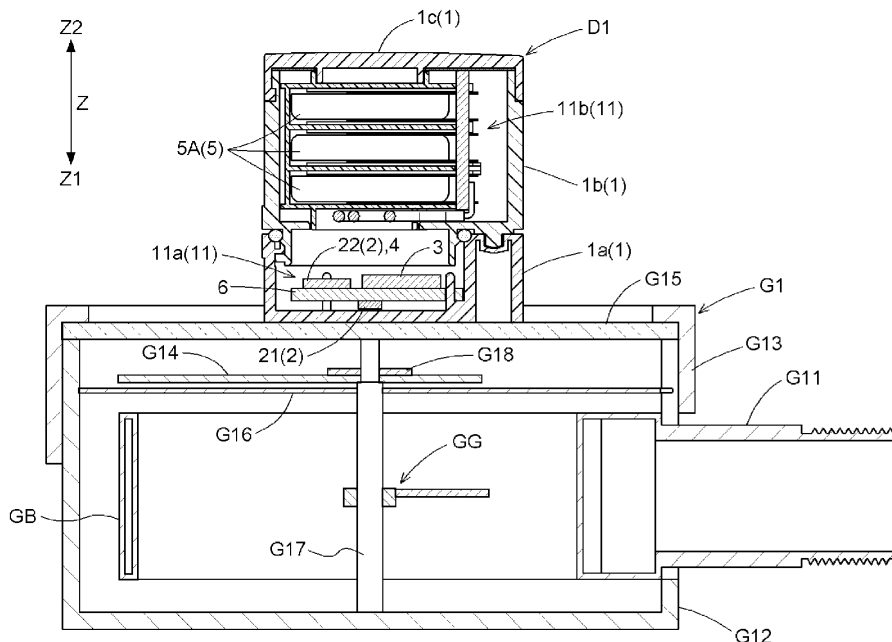
(10) 国際公開番号

WO 2024/219269 A1

- (51) 国際特許分類:
G01D 13/04 (2006.01) G08C 17/00 (2006.01)
G01D 13/22 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2024/014247
- (22) 国際出願日: 2024年4月8日(08.04.2024)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2023-067785 2023年4月18日(18.04.2023) JP
- (71) 出願人: ホシデン株式会社 (HOSIDEN CORPORATION) [JP/JP]; 〒5810071 大阪府八尾市北久宝寺一丁目4番33号 Osaka (JP).
- (72) 発明者: 陳晋宇 (CHIN Shinu); 〒5810071 大阪府八尾市北久宝寺一丁目4番33号 ホシデン株式会社内 Osaka (JP). 近藤快人 (KONDO Hayato); 〒5810071 大阪府八尾市北久宝寺一丁目4番33号 ホシデン株式会社内 Osaka (JP). 佐藤英次 (SATO Eiji); 〒5810071 大阪府八尾市北久宝寺一丁目4番33号 ホシデン株式会社内 Osaka (JP).
- (74) 代理人: 弁理士法人 R & C (R&C IP LAW FIRM); 〒5300005 大阪府大阪市北区中之島三丁目3番3号 Osaka (JP).
- (81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN,

(54) Title: SENSOR DEVICE SYSTEM

(54) 発明の名称: センサ装置システム



(57) Abstract: This sensor device system is provided with a sensor device (D1) that is used by being attached to an instrument (G1) provided with a scale plate (G16), a shaft member (G17), a pointer (G14), and a magnet (G18), and that acquires, in a non-contact manner, a measurement value measured by the instrument (G1). The pointer (G14) has an axial center part that is attached to the shaft member (G17), and an indication part that extends radially outward from the axial center part and that points to the scale when viewed in the axial direction (Z). In the magnet (G18), one N pole

[続葉有]

CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC,
EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR,
HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, JP, KE, KG,
KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU,
LY, MA, MD, MG, MK, MN, MU, MW, MX, MY,
MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL,
PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK,
SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA,
UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, ME, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

一 国際調査報告(条約第21条(3))

and one S pole are arranged one by one along the circumferential direction of the shaft member (G17). The sensor device (D1) is provided with a sensor circuit (2) and a case (1) that accommodates the sensor circuit (2). The sensor circuit (2) detects a magnetic pole boundary direction parallel to a boundary surface between the N pole and the S pole to generate a magnetic pole boundary direction value, and corrects the magnetic pole boundary direction value by a correction value to generate a meter reading value. The correction value is calculated on the basis of the extension direction of the pointer (G14) and the angle formed by the magnetic pole boundary direction and the reference direction for the magnetic pole boundary direction.

(57) 要約: センサ装置システムは、目盛板 (G 1 6) と軸部材 (G 1 7) と指針 (G 1 4) と磁石 (G 1 8) とを備える計器 (G 1) に取り付け使用され、計器 (G 1) が計測した計測値を非接触で取得するセンサ装置 (D 1) を備えている。指針 (G 1 4) は、軸部材 (G 1 7) に取り付けられた軸心部と、軸心部から径方向外側に向かって延伸し、軸心方向 (Z) 視において目盛を指し示す指示部とを有する。磁石 (G 1 8) は、N極とS極とが軸部材 (G 1 7) の周方向に沿って1つずつ配置されている。センサ装置 (D 1) は、センサ回路 (2) と当該センサ回路 (2) を収容するケース (1) とを備えている。センサ回路 (2) は、N極とS極との境界面に平行な磁極境界方向を検出して磁極境界方向値を生成し、磁極境界方向値を補正值によって補正して検針値を生成する。補正值は、指針 (G 1 4) の延伸方向と、磁極境界方向と磁極境界方向の基準方向との成す角度とに基づいて算出される。