

HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, 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))

(57) 要約: トロリ線の摩耗領域を正確に検出するトロリ線検測装置及びトロリ線検測方法を提供する。ラインセンサ画像生成部30は、ラインセンサ22により撮像された画像からラインセンサ画像を生成する。摩耗領域抽出画像生成部32は、画像処理実行手順記憶部33に登録されている複数の画像処理実行手順Mに従って画像処理を施してトロリ線の摩耗領域を抽出し、抽出された摩耗領域から外側に走査して輝度値が予め設定された輝度値以下になった位置を摩耗領域の境界とすることで摩耗領域を修正し、複数の画像処理実行手順Mの各々に対応した複数の摩耗領域抽出画像を生成する。摩耗領域抽出画像評価部34は、複数の摩耗領域抽出画像のうち最も評価値の高い摩耗領域抽出画像を選択する。トロリ線偏位算出部35及びトロリ線残存直径算出部36は、選択された摩耗領域抽出画像に基づいてトロリ線の偏位、残存直径を算出する。