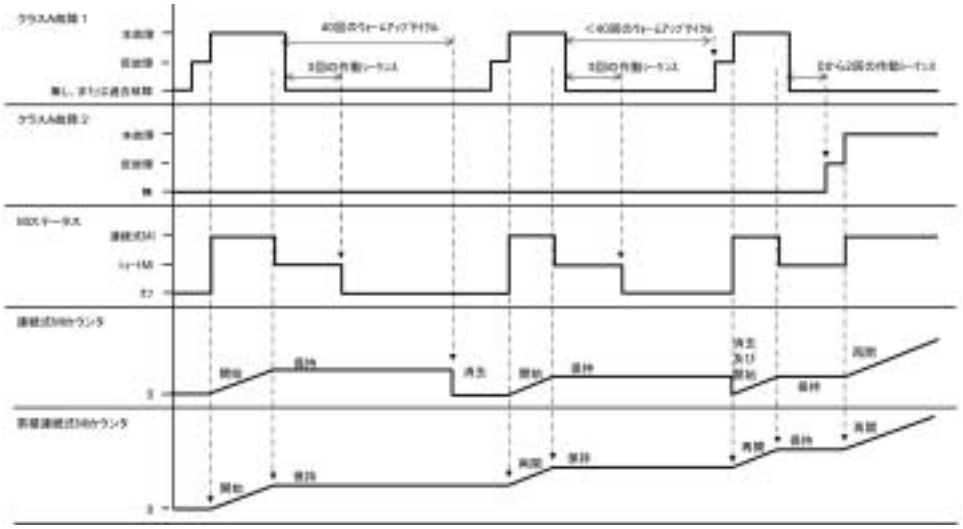
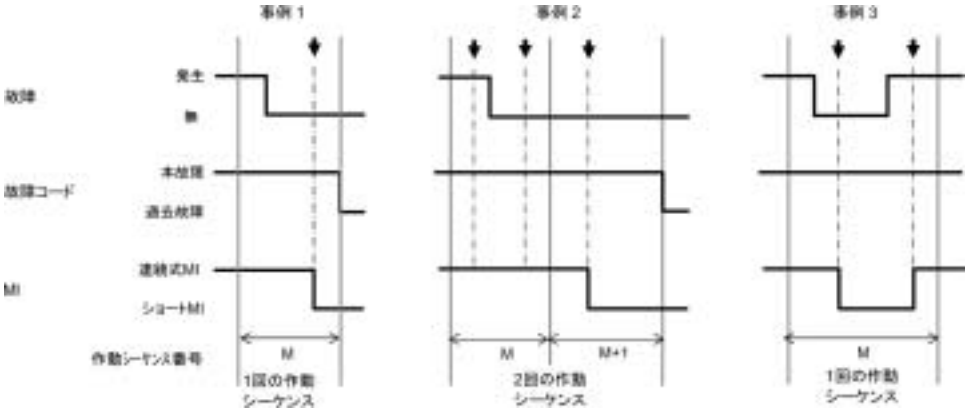
図４Ａ　クラスA故障ーMI及びMIカウンタの作動



注）　ある潜在的な状態が存在する特定の事例における連続式MIの作動停止に関連する解説は、下記の図４Bに図示されている。

図４Ｂ　連続式MI作動停止の動作を示す図



注）　図中の矢印は、該当する故障の監視が実行されたポイントを示す。

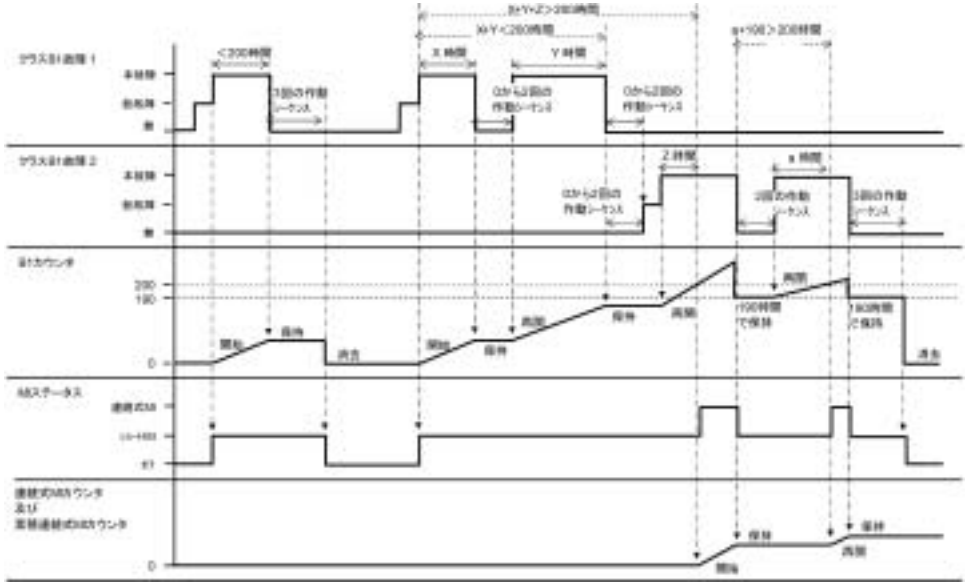
Mは、本故障はもはや存在しないと監視が最初に判定した作動シーケンスを示す。

事例１は、作動シーケンスMにおいて、監視が、故障の存在の判定を行わない場合を示す。

事例２は、作動シーケンスMにおいて、監視が、故障は存在すると以前に判定していた場合を示す。

事例３は、作動シーケンスMにおいて、監視が、故障は存在しないと以前に判定していた場合を示す。

図５　クラスＢ１故障ー５つの事例におけるＢ１カウンタの作動



注）　この例では、単一のＢ１カウンタが使われていることを前提としている。

別紙３　フリーズフレームデータ及びデータストリーム情報

以下の表には、2.6.1.4.及び2.6.2.で考慮された情報を示す。

表１　エンジン回転数及び負荷情報

	フリーズフレームデータ	データストリーム
計算された負荷 （現在のエンジン回転数において得られる最大トルクのパーセンテージで表したエンジントルク）	X	X
運転者の要求エンジントルク （最大エンジントルクのパーセンテージで表す）	X	X
実際のエンジントルク （最大エンジントルクのパーセンテージとして計算、例えば命令された噴射燃料量より計算）	X	X
基準エンジン最大トルク		X