

【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 7 部門第 1 区分

【発行日】令和 3 年 6 月 17 日 (2021.6.17)

【公表番号】特表 2019-530129 (P2019-530129A)

【公表日】令和 1 年 10 月 17 日 (2019.10.17)

【年通号数】公開・登録公報 2019-042

【出願番号】特願 2019-502570 (P2019-502570)

【国際特許分類】

H 0 1 M 8/04828 (2016.01)

G 0 5 B 11/36 (2006.01)

H 0 1 M 8/04746 (2016.01)

H 0 1 M 8/04701 (2016.01)

H 0 1 M 8/10 (2016.01)

【F I】

H 0 1 M 8/04828

G 0 5 B 11/36 J

H 0 1 M 8/04746

H 0 1 M 8/04701

H 0 1 M 8/10 1 0 1

【誤訳訂正書】

【提出日】令和 3 年 4 月 28 日 (2021.4.28)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 1 0 4

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 1 0 4】

上記から、 $L_{g_i} h_j(x) = 0$ のとき、制御変数 u_i が、出力変数 y_i のそれぞれの時間微分に影響しないことが導かれる。それ故に、制御変数 u_i が、出力変数 y_j に影響する限り、出力ベクトル y が、それぞれの出力変数 y_j に対して時間微分される、すなわち j 回の微分まで時間微分される。このとき、 j 番目の出力変数 y_j が、 j によって示される。これから、以下のリー微分を有する表記が得られる。