

【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4区分

【発行日】平成23年7月14日(2011.7.14)

【公開番号】特開2007-104897(P2007-104897A)

【公開日】平成19年4月19日(2007.4.19)

【年通号数】公開・登録公報2007-015

【出願番号】特願2006-273301(P2006-273301)

【国際特許分類】

H 02 P 25/08 (2006.01)

【F I】

H 02 P 7/00 5 0 1

【手続補正書】

【提出日】平成23年6月1日(2011.6.1)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

ロータと、ロータ位置トランスデューサと、前記ロータ位置トランスデューサから信号を受けるように構成されるとともに、前記信号或いはロータ位置検出アルゴリズムのいずれかからロータ位置情報を得るように動作可能な制御手段と、を備え、

前記制御手段は、機械の速度の上限範囲においては前記信号からロータ位置情報を得るとともに、機械の速度の下限範囲においては前記ロータ位置検出アルゴリズムからロータ位置情報を得るように動作可能となっている電気機械システム。

【請求項2】

前記機械が少なくとも2つの相を有し、前記制御手段は、機械の速度の上限範囲においては前記信号からロータ位置情報を得るとともに、機械の速度の下限範囲においては少なくとも1つの相に関して前記信号からロータ位置情報を得ると同時に前記機械の残りの相に関して前記ロータ位置検出アルゴリズムからロータ位置情報を得るように動作可能となっている請求項1記載のシステム。

【請求項3】

前記速度の範囲が部分的にオーバラップしている請求項1または2記載のシステム。

【請求項4】

前記ロータ位置トランスデューサは、前記ロータの動きに反応して前記機械の単一の相における前記ロータ位置を示す前記信号を生成する単一のセンサを備えている請求項2記載のシステム。

【請求項5】

前記機械の前記単一の相を除き、相電流を感知するために各相に関連して電流センサが設けられている請求項4記載のシステム。

【請求項6】

前記制御手段は、高速範囲において前記位置検出アルゴリズムからの信号からロータ位置情報を得ることができないプロセッサ手段を含んでいる請求項1乃至5のいずれか一項に記載のシステム。

【請求項7】

前記機械が可変リラクタンスマシンである請求項1乃至6のいずれか一項に記載のシステム。

【請求項 8】

ロータと、ロータ位置トランステューサと、前記ロータ位置トランステューサから信号を受けるとともに、前記信号あるいはロータ位置検出アルゴリズムのいずれかからロータ位置情報を得る制御手段とを備え、前記制御手段は、機械の速度の上限範囲においては前記信号からロータ位置情報を得るとともに、機械の速度の下限範囲においては前記ロータ位置検出アルゴリズムからロータ位置情報を得るように動作可能となっている電気機械においてロータ位置情報を得る方法。

【請求項 9】

前記機械が少なくとも 2 つの相を有し、前記制御手段は、機械の速度の上限範囲においては前記信号からロータ位置情報を得るとともに、機械の速度の下限範囲においては少なくとも 1 つの相に関して前記信号からロータ位置情報を得ると同時に機械の残りの相に関して前記ロータ位置検出アルゴリズムからロータ位置情報を得るようになっている請求項 8 記載の方法。

【請求項 10】

前記速度の範囲が部分的にオーバラップしている請求項 8 または 9 記載の方法。

【請求項 11】

前記ロータ位置トランステューサは、前記ロータの動きに反応して前記機械の单一の相におけるロータ位置を示す前記信号を生成する单一のセンサを備えている請求項 9 記載の方法。

【請求項 12】

前記機械の前記单一の相を除き、相電流を感知するために各相に関連して電流センサが設けられている請求項 11 記載の方法。

【請求項 13】

前記制御手段は、前記高速範囲において前記位置検出アルゴリズムからの信号から前記ロータ位置情報を得ることができないプロセッサ手段を含んでいる請求項 8 乃至 12 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 14】

可変リラクタンスマシンに関して使用される請求項 8 乃至 13 のいずれか一項に記載の方法。