

【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27年3月12日(2015.3.12)

【公表番号】特表2013-514049(P2013-514049A)

【公表日】平成25年4月22日(2013.4.22)

【年通号数】公開・登録公報2013-019

【出願番号】特願2012-542565(P2012-542565)

【国際特許分類】

H 02 P 6/16 (2006.01)

H 02 P 6/18 (2006.01)

【F I】

H 02 P 6/02 3 7 1 N

H 02 P 6/02 3 7 1 S

【誤訳訂正書】

【提出日】平成26年12月22日(2014.12.22)

【誤訳訂正1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0097

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0097】

図4Bは、推定手段23が、位置センサ15の故障の検出の前の最終推定値

【数91】

$\hat{\theta}_0$

を用いて推定された回転子位置

【数92】

$\hat{\theta}$

を再初期化するための、初期化手段73も含むことができるこことを示している。