

【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 0 2 P 6/16 (2006.01)

H 0 2 P 6/18 (2006.01)

【F I】

H 0 2 P 6/02 3 7 1 N

H 0 2 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】0 0 9 7

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 9 7】

図 4 B は、推定手段 2 3 が、位置センサ 1 5 の故障の検出の前の最終推定値

【数 9 1】

$$\hat{\theta}_0$$

を用いて推定された回転子位置

【数 9 2】

$$\hat{\theta}$$

を再初期化するための、初期化手段 7 3 も含むことができることを示している。