

【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 5 部門第 1 区分

【発行日】令和 2 年 4 月 16 日 (2020.4.16)

【公表番号】特表 2019-520510 (P2019-520510A)

【公表日】令和 1 年 7 月 18 日 (2019.7.18)

【年通号数】公開・登録公報 2019-028

【出願番号】特願 2018-560475 (P2018-560475)

【国際特許分類】

F 0 2 C 7/36 (2006.01)

F 0 1 D 13/00 (2006.01)

F 0 1 K 23/14 (2006.01)

F 0 1 K 23/16 (2006.01)

F 0 1 D 17/06 (2006.01)

F 1 6 D 48/02 (2006.01)

【 F I 】

F 0 2 C 7/36

F 0 1 D 13/00

F 0 1 K 23/14

F 0 1 K 23/16

F 0 1 D 17/06

F 1 6 D 48/02 6 4 0 A

【誤訳訂正書】

【提出日】令和 2 年 3 月 4 日 (2020.3.4)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】全文

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

回転デバイス (5) と、シャフトデバイス (2) とを連結するための方法であって、

- 前記シャフトデバイス (2) と回転デバイス (5) との間の角度差 (7) を検出するステップと、
- 前記シャフトデバイス (2) と回転デバイス (5) との間の速度差 (8) を検出するステップとを有し、
- 前記回転デバイス (5) が連結プロセスの開始までに既知の加速度で加速した場合に前記回転デバイス (5) と前記シャフトデバイス (2) とを連結する連結角度を予測するステップと、
- 予測した前記連結角度 (10) を目標連結角度 (11) と比較し、この比較から、前記予測した連結角度 (10) が前記目標連結角度 (11) に対応するように設定点加速度 (9) を計算するステップと、

を有することを特徴とする、方法。

【請求項 2】

前記予測は、前記回転デバイス (5) の回転速度が前記シャフトデバイス (2) の回転速度に達するか選択した値だけ前記シャフトデバイスの回転速度を超えるとすぐに前記連結プロセスの開始を行うとの仮定に基づくことを特徴とする、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記計算した設定点加速度 (9) は、前記既知の加速度に対する値として使用されるこ

とを特徴とする、請求項 1 または 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記回転デバイス(5)は、目指す目標連結角度(11)とは無関係な選択した加速度で、前記シャフトデバイス(2)の回転速度より低い出力回転速度まで加速されることを特徴とする、請求項 1 から 3 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 5】

前記選択した加速度は一定であることを特徴とする、請求項 4 に記載の方法。

【請求項 6】

前記連結角度の前記予測は、前記選択した加速度で前記出力回転速度に達したときに開始されることを特徴とする、請求項 4 または 5 に記載の方法。

【請求項 7】

前記出力回転速度は、前記シャフトデバイス(2)の前記回転速度よりも 0.5 Hz から 1.5 Hz だけ低いことを特徴とする、請求項 4 から 6 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 8】

前記設定点加速度(9)の前記計算の際に、前記連結プロセスにおける前記角度差の変化を考慮することを特徴とする、請求項 1 から 7 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 9】

前記設定点加速度(9)は、タービン制御ユニット(15)に伝えられる設定点回転速度(14)に変換されることを特徴とする、請求項 1 から 8 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 10】

シャフトデバイス(2)と、回転デバイス(5)と、を有し、

前記シャフトデバイス(2)と回転デバイス(5)とを連結するためのクラッチ(4)を有する装置であって、

前記シャフトデバイス(3)と回転デバイス(5)との間の角度差(7)を検出するためのデバイスと、

前記シャフトデバイス(3)と回転デバイス(5)との間の速度差(8)を検出するためのデバイスと、

前記回転デバイス(5)を加速度値で加速するためのデバイス(19)と、

前記検出した角度差(7)、前記検出した速度差(8)、および既知の加速度から、前記回転デバイス(5)を前記既知の加速度で前記連結の開始まで加速した場合に生じる連結角度(10)を予測するための手段(6)と、

前記予測した連結角度(10)を目標連結角度(11)と比較し、前記比較から、前記予測した連結角度(10)が前記目標連結角度(11)に対応するように設定点加速度(9)を計算することが可能な手段(12)と、

を有することを特徴とする、装置。

【請求項 11】

請求項 1 から 9 のいずれか一項に記載の方法を実行するように設計されていることを特徴とする、請求項 10 に記載の装置。

【請求項 12】

前記角度差(7)の前記検出は、4 ms 以上 20 ms 以下のクロックレートで決定され得ることを特徴とする、請求項 10 または 11 に記載の装置。

【誤訳訂正 2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0018

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0018】

一実施形態において、出力回転速度は、約 0.5 Hz から約 1.5 Hz だけ、好ましくは約 0.9 Hz から約 1.1 Hz だけシャフトデバイスの回転速度より低い。これらの値

により、一方では、出力回転速度まで速やかに加速することが可能であり、他方では、所望の角度差での迅速かつ目標とする連結が可能であることが明らかになった。