【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６部門第１区分
【発行日】平成30年7月5日(2018.7.5)

【公表番号】特表2017-514122(P2017-514122A)
【公表日】平成29年6月1日(2017.6.1)
【年通号数】公開・登録公報2017-020
【出願番号】特願2016-561728(P2016-561728)
【国際特許分類】
Ｇ０１Ｄ　5/20　(2006.01)
Ｈ０２Ｋ　41/03　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｇ０１Ｄ　5/20　Ｄ
Ｈ０２Ｋ　41/03　Ａ

【手続補正書】
【提出日】平成30年5月22日(2018.5.22)
【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】
互いに隣接して配置され、透磁性芯のまわりに巻かれ、かつ前記芯の軸と同軸に配置された、駆動コイルのアレイのコイルを駆動するために駆動シグナルを印加し、それにより前記駆動コイルのアレイ上に配置された磁石組立体が、前記駆動コイルのアレイに沿って、かつ前記芯の前記軸に平行に動くステップと、
前記駆動コイルのアレイ内の複数の駆動コイルの各駆動コイルのインピーダンスを測定するステップと、
前記複数の駆動コイルの前記測定されたインピーダンスから得られる情報から、前記駆動コイルのアレイに対する前記磁石組立体の前記位置を決定するステップと
を含む方法。
【請求項２】
磁石組立体が、駆動コイルのアレイの上に同軸に配置され、前記コイルのアレイの周囲を囲む、請求項１に記載の方法。
【請求項３】
駆動コイルのアレイ内の複数の駆動コイルの各駆動コイルのインピーダンスを測定することが、前記駆動コイルのアレイ内の前記複数の駆動コイルの各駆動コイルのインダクタンスを測定することを含む、請求項１に記載の方法。
【請求項４】
駆動コイルのアレイ内の複数の駆動コイルの各駆動コイルのインピーダンスを測定することが、前記駆動コイルのアレイ内の前記複数の駆動コイルの各駆動コイルの自己インダクタンスを測定することを含む、請求項１に記載の方法。
【請求項５】
駆動コイルのアレイ内の複数の駆動コイルの各駆動コイルのインピーダンスを測定することが、前記複数の駆動コイルの前記駆動コイル間の相互インダクタンスを測定することを含む、請求項１に記載の方法。
【請求項６】
駆動コイルのアレイに対する磁石組立体の位置を決定するステップが、複数の駆動コイ

ルの測定されたインピーダンスから得られる情報を前記駆動コイルのアレイに対する前記磁石組立体の前記位置に変換するための関数関係を記憶するデータ記憶素子にアクセスするステップを含む、請求項１に記載の方法。
【請求項７】
透磁性材料で作製され、軸を有する芯と、互いに隣接して配置される駆動コイルのアレイであって、前記駆動コイルのアレイの各駆動コイルが、前記芯のまわりに巻かれ、前記芯の前記軸と同軸に配置される、前記駆動コイルのアレイと、
前記駆動コイルのアレイ上に配置され、前記駆動コイルのアレイの前記駆動コイルに印加される駆動シグナルに応答して前記駆動コイルのアレイに沿って前後に動くことができる磁石組立体と、
前記駆動コイルのアレイ内の複数の駆動コイルの各駆動コイルのインピーダンスを測定するための複数の電子回路と、
請求項１の方法を実行するようにプログラムされたプロセッサシステムと
を含むシステム。
【請求項８】
磁石組立体が、駆動コイルのアレイの周囲を囲み、同軸に配置される、請求項７に記載のシステム。
【請求項９】
磁石組立体が永久磁石を含む、請求項８に記載のシステム。
【請求項１０】
駆動コイルのアレイに駆動シグナルを提供するための駆動回路をさらに含む、請求項８に記載のシステム。
【請求項１１】
駆動コイルのアレイ内の複数の駆動コイルの各駆動コイルのインピーダンスを測定することが、前記駆動コイルのアレイ内の前記複数の駆動コイルの各駆動コイルのインダクタンスを測定することを含む、請求項１０に記載のシステム。
【請求項１２】
駆動コイルのアレイ内の複数の駆動コイルの各駆動コイルのインピーダンスを測定することが、前記駆動コイルのアレイ内の前記複数の駆動コイルの各駆動コイルの自己インダクタンスを測定することを含む、請求項１０に記載のシステム。
【請求項１３】
複数の電子回路が、駆動コイルのアレイ内の複数の駆動コイルの各駆動コイルのインダクタンスを測定するためのものである、請求項１０に記載のシステム。
【請求項１４】
駆動コイルのアレイ内の複数の駆動コイルの各駆動コイルのインピーダンスを測定することが、前記駆動コイルのアレイ内の前記複数の駆動コイルの各駆動コイルの相互インダクタンスを測定することを含む、請求項１３に記載のシステム。
【請求項１５】
プロセッサシステムが、測定されたインピーダンスから得られる情報を磁石組立体の位置に変換するための関数関係を記憶するデータ記憶素子を含む、請求項８に記載のシステム。