【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３区分
【発行日】令和6年7月17日(2024.7.17)

【国際公開番号】WO2024/034110
【出願番号】特願2022-577235(P2022-577235)
【国際特許分類】
Ｆ２４Ｆ 11/64(2018.01)
【ＦＩ】
Ｆ２４Ｆ 11/64

【手続補正書】
【提出日】令和4年12月15日(2022.12.15)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】０００７
【補正方法】変更
【補正の内容】
【０００７】
上記した課題を解決すべく、本開示に係る制御装置は、被制御システムの動作を制御するための、想定される複数の条件と、前記複数の条件の下で前記被制御システムに設定すべき複数の設定値との関係が同定された複数の同定済みモデルを生成し、かつ、前記複数の条件及び前記複数の同定済みモデルを教師データとして学習した学習済みモデルを生成するシミュレータ部と、前記学習済みモデルに前記被制御システムの実際の条件を入力することにより特定される同定済みモデルの実際の設定値を、前記被制御システムに設定する実機部と、を含む。
【手続補正２】
【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】
被制御システムの動作を制御するための、想定される複数の条件と、前記複数の条件の下で前記被制御システムに設定すべき複数の設定値との関係が同定された複数の同定済みモデルを生成し、かつ、前記複数の条件及び前記複数の同定済みモデルを教師データとして学習した学習済みモデルを生成するシミュレータ部と、
前記学習済みモデルに前記被制御システムの実際の条件を入力することにより特定される同定済みモデルの実際の設定値を、前記被制御システムに設定する実機部と、
を含む制御装置。
【請求項２】
前記実機部は、前記学習済みモデルに前記実際の条件を入力することに得られる実際の制御量に基づき前記被制御システムの動作を制御する、
請求項１に記載の制御装置。
【請求項３】
請求項１に記載の被制御システムであり、かつ、請求項１に記載の制御装置を含むチラーシステム。
【請求項４】
被制御システムの動作を制御するための、想定される複数の条件と、前記複数の条件の下で前記被制御システムに設定すべき複数の設定値との関係が同定された複数の同定済み

モデルを教師データとして学習し、任意の条件から、最適な同定済みモデル及び設定値を生成する学習済みモデルを有するシミュレータ部。
【請求項５】
学習済みモデルに被制御システムの実際の条件を入力することにより特定される、複数の同定済みモデルのうちの一つの同定済みモデルに対応する実際の設定値を、前記被制御システムに設定する実機部。
【請求項６】
シミュレータ部が、被制御システムの動作を制御するための、想定される複数の条件と、前記複数の条件の下で前記被制御システムに設定すべき複数の設定値との関係が同定された複数の同定済みモデルを有する学習済みモデルを生成し、
実機部が、前記学習済みモデルに前記被制御システムの実際の条件を入力することにより特定される、前記複数の同定済みモデルのうちの一つ又は学習済みモデルにより、該モデルを補間する新しい同定済みモデルに対応する実際の設定値を、前記被制御システムに設定する、
を含む制御方法。
【請求項７】
前記実機部は、前記学習済みモデルに前記実際の条件を入力することに得られる実際の制御量に基づき前記被制御システムの動作を制御する、
請求項６に記載の制御方法。
【請求項８】
前記被制御システムは、チラーシステムである、
請求項６に記載の制御方法。