

【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3区分

【発行日】平成24年6月28日(2012.6.28)

【公表番号】特表2011-522313(P2011-522313A)

【公表日】平成23年7月28日(2011.7.28)

【年通号数】公開・登録公報2011-030

【出願番号】特願2011-509717(P2011-509717)

【国際特許分類】

G 05 F 1/67 (2006.01)

H 02 M 3/155 (2006.01)

【F I】

G 05 F 1/67 A

H 02 M 3/155 H

【手続補正書】

【提出日】平成24年5月14日(2012.5.14)

【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】

局所的最大パワーポイントトラッキング(MPPPT)を集中型MPPPTを有するエネルギー生成システム内に組み込むためのシステムであって、

システム動作周波数を含むシステム制御ループ、及び、

各々が対応する局所的動作周波数を含む、複数個の局所的制御ループであって、前記局所的動作周波数の各々が少なくとも予め定めた距離だけ前記システム動作周波数から離れている、前記複数個の局所的制御ループ、

を含むシステム。

【請求項2】

請求項1に記載のシステムであって、前記システム制御ループが閉ループシステムを含み、且つ前記局所的制御ループの各々が閉ループシステムを含む、システム。

【請求項3】

請求項1に記載のシステムであって、前記システム制御ループが、エネルギー生成装置のアレイと、前記アレイに対してMPPPTを提供することが可能な中央MPPPT制御ブロックを含むDC-ACコンバータとを含む、システム。

【請求項4】

請求項1に記載のシステムであって、各局所的制御ループが、エネルギー生成装置と、前記エネルギー生成装置に対してMPPPTを提供することが可能な局所的コンバータとを含む、システム。

【請求項5】

請求項1に記載のシステムであって、前記システム動作周波数が、前記システム制御ループに対する対応する時定数を含む、システム。

【請求項6】

請求項5に記載のシステムであって、前記局所的動作周波数の各々が、その局所的動作周波数に対応する局所的制御ループに対する対応するセトリングタイムを含む、システム。

【請求項7】

請求項 6 に記載のシステムであって、各局所的制御ループのセトリングタイムが、前記システム制御ループに対する前記時定数より早い、システム。

【請求項 8】

請求項 6 に記載のシステムであって、各局所的制御ループのセトリングタイムが、前記システム制御ループに対する前記時定数よりも少なくとも 5 倍早い、システム。

【請求項 9】

局所的最大パワーポイントトラッキング (MPP-T) を集中型 MPP-T を有するエネルギー生成システム内に組み込むためのシステムであって、

エネルギー生成装置のアレイと、前記アレイに対して MPP-T を提供することが可能な中央 MPP-T 制御ブロックを含む DC - AC コンバータとを含むシステム制御ループであって、システム動作周波数に基いて動作することが可能な前記システム制御ループ、及び、

複数個の局所的制御ループであって、各局所的制御ループが前記エネルギー生成装置内の一つとそのエネルギー生成装置に対して MPP-T を提供することが可能な局所的変換器とを含み、前記局所的制御ループの各々が、対応する局所的動作周波数に基いて動作することが可能であり、且つ前記局所的動作周波数の各々が少なくとも予め定めた距離だけ前記システム動作周波数から離れている、前記複数個の局所的制御ループ、

を含むシステム。

【請求項 10】

請求項 9 に記載のシステムであって、前記システム制御ループが閉ループシステムを含み、且つ前記局所的制御ループの各々が閉ループシステムを含む、システム。

【請求項 11】

請求項 9 に記載のシステムであって、前記システム動作周波数が、前記システム制御ループに対する対応する時定数を含む、システム。

【請求項 12】

請求項 11 に記載のシステムであって、前記局所的動作周波数の各々が、その局所的動作周波数に対応する局所的制御ループに対する対応するセトリングタイムを含む、システム。

【請求項 13】

請求項 12 に記載のシステムであって、各局所的制御ループのセトリングタイムが、前記システム制御ループに対する時定数より早い、システム。

【請求項 14】

請求項 12 に記載のシステムであって、各局所的制御ループのセトリングタイムが、前記システム制御ループに対する時定数よりも少なくとも 5 倍早い、システム。

【請求項 15】

局所的最大パワーポイントトラッキング (MPP-T) を集中型 MPP-T を有するエネルギー生成システム内に組み込むための方法であって、

システム動作周波数を含むシステム制御ループを設けること、及び、各々が対応する局所的動作周波数を含む、複数個の局所的制御ループを設けること、を含み、前記局所的動作周波数の各々が少なくとも予め定めた距離だけ前記システム動作周波数から離れている、

方法。

【請求項 16】

請求項 15 に記載の方法であって、システム動作周波数が、前記システム制御ループに対する対応する時定数を含む、方法。

【請求項 17】

請求項 16 に記載の方法であって、前記局所的動作周波数の各々が、その局所的動作周波数に対応する局所的制御ループに対する対応するセトリングタイムを含む、方法。

【請求項 18】

請求項 17 に記載の方法であって、各局所的制御ループのセトリングタイムが、前記システム制御ループに対する時定数より早い、方法。

【請求項 19】

請求項 17 に記載の方法であって、各局所的制御ループのセトリングタイムが、前記システム制御ループに対する時定数よりも少なくとも 5 倍早い、方法。

【請求項 20】

請求項 15 に記載の方法であって、前記システム制御ループが、エネルギー生成装置のアレイと、前記アレイに対して M P P T を提供することが可能な中央 M P P T 制御ブロックを含む D C - A C 変換器とを含み、且つ各局所的制御ループが、前記エネルギー生成装置の内の一と、前記エネルギー生成装置に対して M P P T を提供することが可能な局所的変換器とを含む、方法。