【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18年1月5日(2006.1.5)

【公表番号】特表2001-520368(P2001-520368A)
【公表日】平成13年10月30日(2001.10.30)
【出願番号】特願2000-516201(P2000-516201)
【国際特許分類】
Ｇ０１Ｄ　5/245　(2006.01)
Ｇ０１Ｂ　7/30　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｇ０１Ｄ　5/245　Ｅ
Ｇ０１Ｄ　5/245
Ｇ０１Ｂ　7/30　１０１Ａ

【手続補正書】
【提出日】平成17年8月29日(2005.8.29)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００３４
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００３４】
ミキサからの出力は、続いて次々に、スイッチ１１３を通り低域通過フィルタ１１５へ供給され、これが高周波時間変化成分を除去する。このピーク振幅値は、次にアナログ/デジタル・コンバータ１１７によりアナログ値からデジタル値へ変換され、マイクロプロセッサ１１９へ送られ、これが、これらのデジタル値に逆正接（arc-tangent）関数を使用することにより、レゾネータ基板９の回転角を決定する。（破線１２１および１２３で表わされるように、マイクロプロセッサ１１９はスイッチ１１３の切換、およびデジタル波形生成器１０３により生成される信号も制御する。）この技術に精通した者は理解するであろうように、マイクロプロセッサ１１９は、シャフト角度１２０°にわたりレゾネータ基板の回転角を明確に決定することができる。従がって、この位置エンコーダは、単に９０°だけ回転するエンジンのスロットル弁の角度位置を決定するために適するであろう。代替として、マイクロプロセッサ１１９が周期を計数する場合、レゾネータ基板９の回転が、連続してトラッキングされることができる。