

【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】令和 6 年 7 月 26 日(2024.7.26)

【公開番号】特開 2023-170518(P2023-170518A)
【公開日】令和 5 年 12 月 1 日(2023.12.1)
【年通号数】公開公報(特許)2023-226
【出願番号】特願 2022-82338(P2022-82338)
【国際特許分類】

G 0 1 D 5/244(2006.01)

10

G 0 1 B 7/30(2006.01)

B 6 2 D 5/04(2006.01)

【F I】

G 0 1 D 5/244 K

G 0 1 B 7/30 B

B 6 2 D 5/04

【手続補正書】

【提出日】令和 6 年 7 月 18 日(2024.7.18)

【手続補正 1】

20

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 1】

検出対象(80)の回転位置に応じた物理量の変化を検出する少なくとも 3 つの検出素子(31~33)を有し、少なくとも 1 つの前記検出素子の検出値に応じた前記検出対象の回転回数に係る回転回数情報、および、前記検出対象の回転角に係る回転角情報を出力する回転角センサ(30)と、

前記回転角情報および前記回転回数情報を用いて基準位置からの回転量である絶対角を演算する絶対角演算部(65)、および、前記回転角情報の異常判定を行う異常判定部(68)を有する制御部(60)と、

30

を備え、

前記回転角センサは、少なくとも 1 つの前記検出素子の検出値に応じた前記回転角情報をアナログ信号として出力し、前記回転角情報をアナログ信号として出力する前記検出素子とは異なる少なくとも 1 つの前記検出素子の検出値に応じた前記回転角情報をデジタル信号として出力し、

前記絶対角演算部は、前記アナログ信号に基づく回転角であるアナログ回転角または前記デジタル信号に基づく回転角であるデジタル回転角のうち正常であると判定された値を用いて演算された前記絶対角を制御演算部(69)に出力する回転検出装置。

40

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0006】

本発明の回転検出装置は、回転角センサ(30)と、制御部(60)と、を備える。回転角センサは、検出対象(80)の回転位置に応じた物理量の変化を検出する少なくとも 3 つのセンサ素子(31~33)を有する。回転検出装置は、少なくとも 1 つの検出素子の検出値に応じた検出対象の回転回数に係る回転回数情報を出力する。また、回転検出装

50

置は、検出対象の回転角に係る回転角情報を出力する。回転角センサは、少なくとも1つの検出素子の検出値に応じた回転角情報をアナログ信号として出力し、回転角情報をアナログ信号として出力する検出素子とは異なる少なくとも1つの検出素子の検出値に応じた回転角情報をデジタル信号として出力する。

10

20

30

40

50