

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局



(43) 国際公開日  
2003 年 3 月 27 日 (27.03.2003)

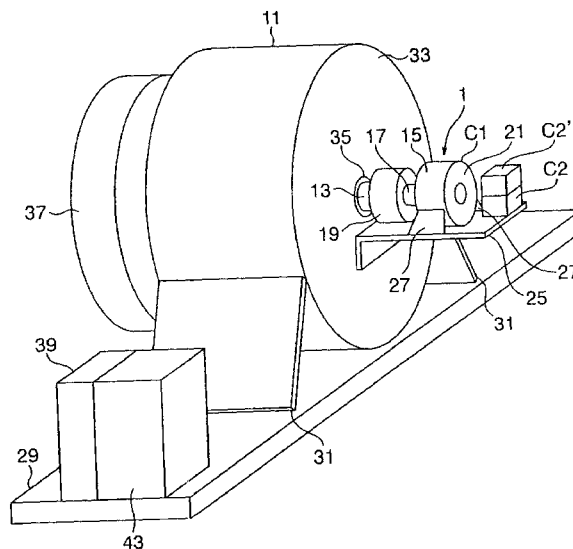
PCT

(10) 国際公開番号  
**WO 03/025516 A1**

- (51) 国際特許分類<sup>7</sup>: G01D 5/245, G01P 3/46, H02K 11/00 (74) 代理人: 吉武 賢次, 外(YOSHITAKE, Kenji et al.); 〒100-0005 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号富士ビル323号協和特許法律事務所 Tokyo (JP).
- (21) 国際出願番号: PCT/JP02/09515
- (22) 国際出願日: 2002 年 9 月 17 日 (17.09.2002) (81) 指定国 (国内): CN, KR, SG, US.
- (25) 国際出願の言語: 日本語 (84) 指定国 (広域): ヨーロッパ特許 (AT, BE, CH, CY, DE, DK, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE, TR).
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ: 特願2001-280030 2001 年 9 月 14 日 (14.09.2001) JP 添付公開書類:  
— 国際調査報告書
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 東芝エレベータ株式会社 (TOSHIBA ELEVATOR KABUSHIKI KAISHA) [JP/JP]; 〒141-0001 東京都品川区北品川6丁目5番27号 Tokyo (JP). 2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 森下 明平 (MORISHITA, Mimpei) [JP/JP]; 〒183-0001 東京都府中市浅間町4丁目10-2 Tokyo (JP).

(54) Title: ROTATION SENSOR

(54) 発明の名称: 回転検出装置



(57) **Abstract:** A rotation sensor which easily reduces output ripples markedly. An output signal of a rotation sensing means (C1) is converted to a rotation angle and an angular velocity by a rotation angle sensing section (45) and an angular velocity sensing section (47). A ripple frequency per turn of the rotation angle is multiplied by the rotation angle in a frequency gain adjusting section (51). An angle obtained by adding a predetermined phase angle from the phase adjusting section (49) to the product is multiplied by an angular velocity via a sine (cosine) operating section (55) which outputs the sine value or cosine value and via a gain adjusting section (57) which multiplies the output of the sine (cosine) operating section by a predetermined gain. An arithmetic result by a multiplier (59) is subtracted from the angular velocity by the subtractor (61) to generate an angular velocity signal.

[続葉有]



WO 03/025516 A1



---

(57) 要約:

出力リップルを容易に大幅に低減し得る回転検出装置を提供する。回転検出手段（C 1）の出力信号を回転角検出部（4 5）および角速度検出部（4 7）において回転角と角速度に変換し、周期数ゲイン調整部（5 1）において回転角 1 回転当たりのリップル周期数を回転角に乘じ、それに位相調整部（4 9）からの所定の位相角を加算して得られる角度を、その正弦値または余弦値を出力する正弦（余弦）演算部（5 5）および正弦（余弦）演算部の出力に所定のゲインを乗じるゲイン調整部（5 7）を介して角速度に乘じるとともに、減算器（6 1）において角速度から乗算器（5 9）での演算結果を減じて角速度信号とする。