

(12) 按照专利合作条约所公布的国际申请

(19) 世界知识产权组织
国际局

(43) 国际公布日
2014 年 7 月 31 日 (31.07.2014)



(10) 国际公布号
WO 2014/114231 A1

- (51) 国际专利分类号:
H02N 15/00 (2006.01)
- (21) 国际申请号: PCT/CN2014/071089
- (22) 国际申请日: 2014 年 1 月 22 日 (22.01.2014)
- (25) 申请语言: 中文
- (26) 公布语言: 中文
- (30) 优先权:
201310030302.9 2013 年 1 月 25 日 (25.01.2013) CN
- (71) 申请人: 上海微电子装备有限公司 (SHANGHAI MICRO ELECTRONICS EQUIPMENT CO.,LTD.) [CN/CN]; 中国上海市浦东新区张东路 1525 号, Shanghai 201203 (CN)。
- (72) 发明人: 张霖 (ZHANG, Lin); 中国上海市浦东新区张东路 1525 号, Shanghai 201203 (CN)。 张晓文 (ZHANG, Xiaowen); 中国上海市浦东新区张东路 1525 号, Shanghai 201203 (CN)。 郭琳 (GUO, Lin); 中国上海市浦东新区张东路 1525 号, Shanghai 201203 (CN)。 陈军 (CHEN, Jun); 中国上海市浦东新区张东路 1525 号, Shanghai 201203 (CN)。 张志钢 (ZHANG, Zhigang); 中国上海市浦东新区张东路 1525 号, Shanghai 201203 (CN)。
- (74) 代理人: 上海思微知识产权代理事务所 (普通合伙) (SHANGHAI SAVVY INTELLECTUAL PROP-

ERTY AGENCY); 中国上海市长宁区天山西路 789 号 1 幢 341 室, Shanghai 200335 (CN)。

(81) 指定国 (除另有指明, 要求每一种可提供的国家保护): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW。

(84) 指定国 (除另有指明, 要求每一种可提供的地区保护): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 欧亚 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 欧洲 (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG)。

根据细则 4.17 的声明:

- 关于申请人有权申请并被授予专利(细则 4.17(ii))
- 关于申请人有权要求在先申请的优先权(细则 4.17(iii))

[见续页]

(54) Title: MAGNETIC ALIGNMENT SYSTEM AND ALIGNMENT METHOD THEREFOR

(54) 发明名称: 一种磁对准系统及其对准方法

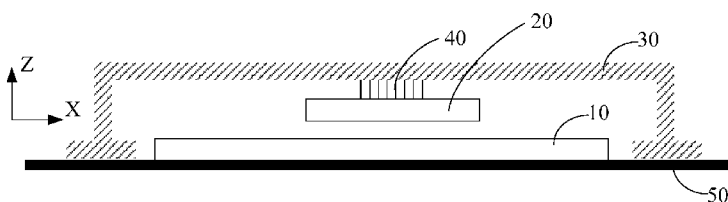


图 3 / Fig.3

(57) Abstract: A magnetic alignment system, comprising a magnetic steel array (10), a motor rotor (20), a fixed tooling (30) and a force sensor (40). The motor rotor (20) is located above the magnetic steel array (10), and is connected to the fixed tooling (30) fixed at a relative position of the magnetic steel array (10) through the force sensor (40). By way of transforming the angle of a three-phase current introduced in a certain three-phase coil of the motor rotor (20) within a magnetic alignment angle cycle, and measuring an output value of the coil assembly by the force sensor (40), the magnetic alignment angle of the coil assembly can be obtained according to the angle of the three-phase current corresponding to the maximum output value of the coil assembly.

(57) 摘要: 一种磁对准系统, 包括磁钢阵列 (10)、电机转子 (20)、固定工装 (30) 及力传感器 (40), 电机转子 (20) 位于磁钢阵列 (10) 上方, 且通过力传感器 (40) 连接至与磁钢阵列 (10) 相对位置固定的固定工装 (30) 上。通过在一个磁对准角度周期内变换通入电机转子 (20) 中的某一个三相线圈的三相电流的角度, 并由力传感器 (40) 测量该线圈组的出力值, 即可根据该线圈组出力最大值所对应的三相电流角度得到该线圈组的磁对准角度。



WO 2014/114231 A1

本国际公布:

— 包括国际检索报告(条约第 21 条(3))。