

H02P 電動機，発電機，回転変換機の制御または調整；変圧器，リアクトルまたはチョークコイルの制御 [4]

注

(1) このサブクラスは，関連サブクラス，例：H 0 1 F，H 0 2 K に分類される型の電動機，発電機，回転変換機，クラッチ，ブレーキ，歯車，変圧器，リアクトルまたはチョークコイルを起動，調整，電子的整流，ブレーキまたはその他の方法で制御する装置を包含する。

(2) このサブクラスは，サブクラス H 0 2 N に分類される型の機器に対する同様な装置は包含しない。ただし，これらの装置はそのサブクラスに包含される。

(3) このサブクラスでは，グループ H 0 2 P 1 0 1 / 0 0 および H 0 2 P 1 0 3 / 0 0 のインデキシングコードを付加することが望ましい。[2 0 1 5 . 0 1]

サブクラス内の索引

起動装置；減速，停止..... 1/00;3/00
異なる供給源に接続可能な電動機を制御する装置..... 4/00
2 以上の電動機を制御するための装置..... 5/00
回転子の位置に依存する電子整流子を有する同期電動機または他の電動機の制御装置..... 6/00
直流電動機の制御装置..... 7/00
ステップ回転電動機の制御装置..... 8/00
発電機から所望出力を得る装置..... 9/00
変換器から所望出力を得る装置；電機的なもの；静止型のもの..... 11/00;13/00
ブレーキまたはクラッチの制御装置..... 15/00
電動歯車の制御装置..... 17/00
ベクトル制御による発電機の制御装置..... 21/00
ベクトル制御以外の方法による交流発電機の制御装置..... 23/00
交流電動機の種類または構造的細部に特徴があるもの..... 25/00
供給電圧の種類に特徴があるもの..... 27/00
交流発電機および直流発電機双方に適した制御装置 .. 29/00
他に分類されない制御装置..... 31/00

- 1/00 電動機または回転変換機を起動するための装置（電子整流子を有する同期電動機の起動 H 0 2 P 6 / 2 0，H 0 2 P 6 / 2 2；ステップ回転する電動機の起動 H 0 2 P 8 / 0 4；ベクトル制御 H 0 2 P 2 1 / 0 0）[2 0 0 6 . 0 1]
- 1/02 ・細部 [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/04 ・時間または電流，速度または他の電動機パラメータに従属する起動順序の進行制御手段 [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/06 ・・・・手動操作される多位置起動器 [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/08 ・・・・電動機起動用の動力操作される多位置開閉器またはインピーダンスを制御する手動操作されるオンオフ開閉器 [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/10 ・・・・電動機起動用に順次動作する継電器または接触器を制御する手動操作オンオ

- 1/12 フ開閉器 [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/14 ・・・・電動機によって遠心的に操作される開閉装置 [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/16 ・・・・電動機によって遠心的に操作される圧力感应抵抗器 [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/18 ・電動機または回転変換機を起動するためのもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/20 ・・・・1 個の独立した直流電動機を起動するためのもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/22 ・・・・電機子巻線直列抵抗の漸進的減少によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/24 ・・・・正逆回転方向のどちらかにおけるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/26 ・・・・1 個の独立した交流整流子電動機を起動するためのもの（交流 直流整流子電動機の起動 H 0 2 P 1 / 1 8）[2 0 0 6 . 0 1]
- 1/28 ・・・・1 個の独立した多相誘導電動機を起動するためのもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/30 ・・・・電動機の 1 次回路に印加される電圧の漸進的增加によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/32 ・・・・電動機の 1 次回路に印加される周波数の漸進的增加によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/34 ・・・・Y 切換によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/36 ・・・・2 次回路インピーダンスの漸進的減少によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/38 ・・・・インピーダンスが液体抵抗であるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/40 ・・・・極数変換によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/42 ・・・・正逆回転方向のどちらかにおけるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/44 ・・・・1 個の独立した単相誘導電動機を起動するためのもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/46 ・・・・コンデンサ分相によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/48 ・・・・1 個の独立した同期電動機を起動するためのもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/50 ・・・・極数変換によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/52 ・・・・非同同期から同期運転への切り換えによるもの（H 0 2 P 1 / 4 8 が優先）[2 0 0 6 . 0 1]
- 1/54 ・・・・電動機に供給する周波数の漸進的增加によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/56 ・・・・2 以上の電動機を起動するためのもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 1/58 ・・・・同時的なもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 3/00 ・・・・順次的なもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 電動機，発電機または回転変換機を停止ま

	たは減速するための装置（電子整流子を有する同期電動機の停止 H 0 2 P 6 / 2 4 ; ステップ回転する電動機の停止 H 0 2 P 8 / 2 4 ; ベクトル制御 H 0 2 P 2 1 / 0 0) [2 0 0 6 . 0 1]	5/51	・ ・ ・ 正比例制御 [2 0 1 6 . 0 1]
3/02	・ 細部 [2 0 0 6 . 0 1]	5/52	・ ・ 相対的な角度変位の付加的な制御 [2 0 1 6 . 0 1]
3/04	・ ・ 別体の制動機，例．摩擦制動機または渦電流制動機，により停止または減速するための手段 [2 0 0 6 . 0 1]	5/54	・ ・ ・ 機械的手段による電動機間の速度と位置の比較 [2 0 1 6 . 0 1]
3/06	・ 1 個の電動機または回転変換機の停止または減速のためのもの [2 0 0 6 . 0 1]	5/56	・ ・ ・ 電気的手段による電動機間の速度と位置の比較 [2 0 1 6 . 0 1]
3/08	・ ・ 直流電動機の停止または減速のためのもの [2 0 0 6 . 0 1]	5/60	・ 直流および交流電動機の組合せを制御するもの (H 0 2 P 5 / 4 6 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
3/10	・ ・ ・ 給電接続の反転によるもの [2 0 0 6 . 0 1]	5/68	・ 2 以上の直流電動機を制御するもの (H 0 2 P 5 / 4 6 , H 0 2 P 5 / 6 0 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
3/12	・ ・ ・ 短絡または抵抗制動によるもの [2 0 0 6 . 0 1]	5/685	・ ・ 電氣的に直列接続されたもの，すなわち，同一の電流が流れるもの [2 0 0 6 . 0 1]
3/14	・ ・ ・ 回生制動によるもの [2 0 0 6 . 0 1]	5/69	・ ・ 伝動装置によって機械的に結合されたもの [2 0 0 6 . 0 1]
3/16	・ ・ ・ 電氣的および機械的な制動の組み合わせによるもの [2 0 0 6 . 0 1]	5/695	・ ・ ・ 差動伝動装置 [2 0 0 6 . 0 1]
3/18	・ ・ 交流電動機の停止または減速のためのもの [2 0 0 6 . 0 1]	5/74	・ 2 以上の交流電動機を制御するもの (H 0 2 P 5 / 4 6 , H 0 2 P 5 / 6 0 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
3/20	・ ・ ・ 電動機への接続の相順反転によるもの [2 0 0 6 . 0 1]	5/747	・ ・ 伝動装置によって機械的に結合されたもの [2 0 0 6 . 0 1]
3/22	・ ・ ・ 短絡または抵抗制動によるもの [2 0 0 6 . 0 1]	5/753	・ ・ ・ 差動伝動装置 [2 0 0 6 . 0 1]
3/24	・ ・ ・ 電動機への直流供給によるもの [2 0 0 6 . 0 1]	6/00	回転子の位置に依存する電子整流子を用いる同期電動機または他の電動機を制御するための装置；そのための電子整流子（ベクトル制御 H 0 2 P 2 1 / 0 0) [2 0 1 6 . 0 1]
3/26	・ ・ ・ 電氣的および機械的な制動の組み合わせによるもの [2 0 0 6 . 0 1]	注	
4/00	2 以上の異なる電力供給に接続可能な電動機は速度またはトルクを調整または制御するために特に適合した装置（ベクトル制御 H 0 2 P 2 1 / 0 0) [2 0 0 6 . 0 1]	グループ H 0 2 P 6 / 2 6 がグループ H 0 2 P 6 / 0 4 ~ H 0 2 P 6 / 2 4 および H 0 2 P 6 / 2 8 ~ H 0 2 P 6 / 3 4 に優先	
5/00	2 以上の電動機は速度またはトルクの調整または制御に特に適した装置（ H 0 2 P 6 / 0 4 , H 0 2 P 8 / 4 0 が優先) [1 , 8 , 2 0 1 6 . 0 1]	6/04	・ 二つ以上の電動機は速度またはトルクを制御または調整するための装置（ H 0 2 P 6 / 1 0 が優先) [2 0 1 6 . 0 1]
5/46	・ 互いに関連する 2 以上の電動機は速度を調整するためのもの [2 0 0 6 . 0 1]	6/06	・ 電動機は速度を調整するために電動機は速度が測定されそれが与えられた物理量と比較される単一の電動機は速度を調整するための装置 [2 0 0 6 . 0 1]
5/48	・ ・ 速度に相当する機械的特性値の比較によるもの [2 0 1 6 . 0 1]	6/08	・ 単一の電動機は速度またはトルクを制御するための装置（ H 0 2 P 6 / 1 0 , H 0 2 P 6 / 2 8 が優先) [6 , 2 0 1 6 . 0 1]
5/485	・ ・ ・ 2 つの電動機は差動運動を用いるもの，例．ディファレンシャルギアを用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]	6/10	・ トルクリップルを制御するための装置，例．減少したトルクリップルを提供するもの [2 0 0 6 . 0 1]
5/49	・ ・ ・ 電氣的接触の断続的な開閉によるもの [2 0 1 6 . 0 1]	6/12	・ 整流の監視；整流故障の表示 [2 0 0 6 . 0 1]
5/50	・ ・ 速度に相当する電氣的特性値の比較によるもの [2 0 1 6 . 0 1]	6/14	・ 電子整流子 [2 0 1 6 . 0 1]
5/505	・ ・ ・ 均等化線，例．第 1 および第 2 の電動機は回転子および固定子の線図，を用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]	6/15	・ ・ 転流時間の制御 [2 0 1 6 . 0 1]
		6/16	・ ・ 位置を検知するための回路装置 [2 0

	1 6 . 0 1]		
6/17	・ ・ ・ かつ速度情報を作成するためのものであるもの [2 0 1 6 . 0 1]	7/22	・ ・ ・ 操作電動機で操作される多位置開閉器または操作電動機で操作される可変抵抗器により電動機回路を制御する多位置開閉器, 例 . ドラム, を用いるもの (H 0 2 P 7 / 2 4 , H 0 2 P 7 / 3 0 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
6/18	・ ・ ・ 別体の位置検知素子を有しないもの [2 0 1 6 . 0 1]	7/24	・ ・ ・ 放電管または半導体装置を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
6/182	・ ・ ・ ・ 巻線の逆起電力を用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]	7/26	・ ・ ・ ・ 放電管を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
6/185	・ ・ ・ ・ インダクタンスの検出, 例 . パルス励起, を用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]	7/28	・ ・ ・ ・ 半導体装置を用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]
6/20	・ 起動するための装置 (H 0 2 P 6 / 0 8 が優先) [2 0 1 6 . 0 1]	7/281	・ ・ ・ ・ ・ 直流電動機が四象限で操作されるもの [2 0 1 6 . 0 1]
6/21	・ ・ 開ループ起動 [2 0 1 6 . 0 1]	注 グループ H 0 2 P 7 / 2 8 1 がグループ H 0 2 P 7 / 2 8 2 ~ H 0 2 P 7 / 2 9 8 に優先する	
6/22	・ ・ 選択した回転方向へのもの [2 0 0 6 . 0 1]		
6/24	・ 停止するための装置 [2 0 0 6 . 0 1]	7/282	・ ・ ・ ・ ・ 界磁電流のみを制御するもの [2 0 1 6 . 0 1]
6/26	・ 単相電動機を制御するための装置 [2 0 1 6 . 0 1]	7/285	・ ・ ・ ・ ・ 電機子供給電圧のみを制御するもの [2 0 1 6 . 0 1]
6/28	・ 電流を制御するための装置 (H 0 2 P 6 / 1 0 が優先) [2 0 1 6 . 0 1]	7/288	・ ・ ・ ・ ・ 可変インピーダンスを用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]
6/30	・ 回転方向を制御するための装置 (H 0 2 P 6 / 2 2 が優先) [2 0 1 6 . 0 1]	7/29	・ ・ ・ ・ ・ パルス変調を用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]
6/32	・ 巻線界磁電動機, 例 . 励起コイルのある電動機, を制御するための装置 [2 0 1 6 . 0 1]	7/291	・ ・ ・ ・ ・ ・ 二つの目標値間のオンオフ制御, 例 . ヒステリシスによる制御, をともなうもの [2 0 1 6 . 0 1]
6/34	・ 制御のためのモデリングまたはシミュレーション [2 0 1 6 . 0 1]	7/292	・ ・ ・ ・ ・ 静止型変換器, 例 . 交流から直流へのもの, を用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]
7/00	直流電動機の色度またはトルクを調整または制御するための装置 [2 0 1 6 . 0 1]	7/293	・ ・ ・ ・ ・ ・ 位相制御を用いるもの (H 0 2 P 7 / 2 9 5 が優先) [2 0 1 6 . 0 1]
7/02	・ 直流電動機がリニアタイプであるもの [2 0 1 6 . 0 1]	7/295	・ ・ ・ ・ ・ ・ 電源および電動機と直列に 1 つのサイリスタまたは類似のものをもつ種類のもの [2 0 1 6 . 0 1]
7/025	・ ・ 直流電動機が移動コイルタイプであるもの, 例 . ボイスコイルモータ [2 0 1 6 . 0 1]	7/298	・ ・ ・ ・ ・ 電機子および界磁電流を制御するもの [2 0 1 6 . 0 1]
7/03	・ 直流電動機の回転方向の制御のためのもの [2 0 1 6 . 0 1]	7/30	・ ・ ・ 制御可能な飽和度をもつ磁気装置, すなわち可飽和リアクトル, を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
7/06	・ 界磁または電機子の電流の変化による 1 個の独立した直流電動機の調整または制御のためのもの [2 0 0 6 . 0 1]	7/32	・ ・ ・ 電機子反作用で励磁される機械, 例 . メタダイン, アンブリダイン, ロートトロール, を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
7/08	・ ・ 補助動力なしの手動制御によるもの [2 0 0 6 . 0 1]	7/34	・ ・ ・ ワードレオナード装置を用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]
7/10	・ ・ ・ 電動機界磁のみについてのもの [2 0 0 6 . 0 1]	7/343	・ ・ ・ ・ 発電機と電動機の両方の界磁が制御されるもの [2 0 1 6 . 0 1]
7/12	・ ・ ・ ・ 直巻から分巻励磁へまたはこの逆への界磁切り換え [2 0 0 6 . 0 1]	7/347	・ ・ ・ ・ 発電機の界磁のみが制御されるもの [2 0 1 6 . 0 1]
7/14	・ ・ ・ 界磁制御をもつまたはもたない電機子に供給される電圧についてのもの [2 0 0 6 . 0 1]	8/00	ステップ回転する電動機を制御するための装置 [2 0 0 6 . 0 1]
7/18	・ ・ 補助動力をもつ主幹制御によるもの [2 0 0 6 . 0 1]		
7/20	・ ・ ・ 継電器により電動機回路を制御する多位置開閉器, 例 . ドラム, を用いるもの (H 0 2 P 7 / 2 4 , H 0 2 P 7 / 3 0 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]		

8/02	・ 単相または二極階動電動機，例．ウォッチモータ，クロックモータ，に特に適合したもの [2 0 0 6 . 0 1]		
8/04	・ 起動装置 [2 0 0 6 . 0 1]		
8/06	・ ・ 選択された回転方向へのもの [2 0 0 6 . 0 1]		
8/08	・ ・ 起動前の位置の決定 [2 0 0 6 . 0 1]		
8/10	・ ・ 起動用のパルスの形成；起動時の電流の増加 [2 0 0 6 . 0 1]	9/10	・ 過負荷または過渡時，例．突然の負荷投入，突然の負荷解放，突然の負荷変化，の悪影響を減少するために発電機の励磁回路からもたらされる制御 [2 0 0 6 . 0 1]
8/12	・ 電流の制御または安定 [2 0 0 6 . 0 1]	9/12	・ ・ 消磁のためのもの；残留磁気の影響を減少するためのもの；磁極の反転防止のためのもの [2 0 0 6 . 0 1]
8/14	・ 速度または速度とトルクを制御するための装置 (H 0 2 P 8 / 1 2 , H 0 2 P 8 / 2 2 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]	9/14	・ 界磁の変化によるもの (H 0 2 P 9 / 0 8 , H 0 2 P 9 / 1 0 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
8/16	・ ・ 消費または供給されるエネルギーを減少させるもの [2 0 0 6 . 0 1]	9/16	・ ・ 界磁回路のオーミック抵抗の変化によるもの，段階的に回路に入切する抵抗を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
8/18	・ ・ パルスの形成，例．トルクリップルを減少させるためのもの [2 0 0 6 . 0 1]	9/18	・ ・ ・ 入切がサーボモータ，測定器または継電器により起動されるもの [2 0 0 6 . 0 1]
8/20	・ ・ 正逆転運転に特徴のあるもの [2 0 0 6 . 0 1]	9/20	・ ・ 連続的に変化するオーミック抵抗の変化によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
8/22	・ ステップサイズの制御；中間のステップ，例．マイクロステップ [2 0 0 6 . 0 1]	9/22	・ ・ ・ カーボンバイル抵抗を備えるもの [2 0 0 6 . 0 1]
8/24	・ 停止するための装置 (H 0 2 P 8 / 3 2 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]	9/24	・ ・ 断続的に動作する接点の開閉時間比の変化によるもの，例．チリル調整器を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
8/26	・ ・ 停止時に最終パルスを記憶するもの [2 0 0 6 . 0 1]	9/26	・ ・ 放電管または半導体装置を用いるもの (H 0 2 P 9 / 3 4 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
8/28	・ ・ 停止時に電源を切るもの [2 0 0 6 . 0 1]	9/28	・ ・ ・ 放電管を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
8/30	・ ・ 停止時に位置を保持するもの [2 0 0 6 . 0 1]	9/30	・ ・ ・ 半導体装置を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
8/32	・ 行き過ぎ量または振動を減少するもの，例．ダンピング [2 0 0 6 . 0 1]	9/32	・ ・ 制御可能な飽和度をもつ磁気装置を用いるもの (H 0 2 P 9 / 3 4 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
8/34	・ 動作を監視するもの (H 0 2 P 8 / 3 6 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]	9/34	・ ・ 制御された放電管または制御された半導体装置と組み合わせた制御可能な飽和度をもつ磁気装置を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
8/36	・ 故障，例．過熱または脱調，に対する保護；故障の表示 [2 0 0 6 . 0 1]	9/36	・ ・ 電機子反作用電機を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
8/38	・ ・ 故障が脱調であるもの [2 0 0 6 . 0 1]	9/38	・ ・ 発電機の出力電圧と出力電流の両方の整流から引き出される電流による自己励磁 [2 0 0 6 . 0 1]
8/40	・ 二つ以上の階動電動機の制御に特に適合したもの [2 0 0 6 . 0 1]	9/40	・ 発電機の磁気回路のリラクタンスの変化によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
8/42	・ 階動動作をするように運転される非階動電動機に特徴のあるもの [2 0 0 6 . 0 1]	9/42	・ 発電機の変速を要せずに所望の周波数を得るためのもの [2 0 0 6 . 0 1]
9/00	所望の出力を得る目的で発電機を制御するための装置 [2 0 0 6 . 0 1]	9/44	・ 周波数と電圧の予め決められた関係，例．一定の比率，への制御 [2 0 0 6 . 0 1]
9/02	・ 細部 [2 0 0 6 . 0 1]	9/46	・ コンデンサの容量変化による非同期発電機の制御 [2 0 0 6 . 0 1]
9/04	・ 非電気的な原動機からもたらされ発電機の電気的な出力値に依存する制御 [2 0 0 6 . 0 1]	9/48	・ 発電機，例．車両に搭載されたもの，の
9/06	・ クラッチまたは他の機械的な動力伝達手段からもたらされ発電機の電気的な出力値に依存する制御 [2 0 0 6 . 0 1]		
9/08	・ 駆動装置の起動時または停止時の発電機回路の制御，例．初期励磁のためのもの		

	速度変動時に一定の出力値を得るための装置 (H 0 2 P 9 / 0 4 ~ H 0 2 P 9 / 4 6 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]	21/09	・ ・ ・ すべり周波数と速度に比例した周波数の加算による回転子電圧方程式に基づく磁界位相角の算出 [2 0 1 6 . 0 1]
11/00	回転変換機を制御するための装置 [2 0 0 6 . 0 1]	21/10	・ ・ 直接的な磁界オリエンテーション制御 ; 回転子磁束フィードバック制御 [8 , 2 0 1 6 . 0 1]
11/04	・ 直流を出力する回転変換機の制御のためのもの [2 0 0 6 . 0 1]	21/12	・ 回転子の位置または回転子の速度センサの使用をともなう固定子磁束に基づく制御 [2 0 1 6 . 0 1]
11/06	・ 交流を出力する回転変換機の制御のためのもの [2 0 0 6 . 0 1]	21/13	・ オブザーバ制御 , 例 . ルーエンバーガ観測器またはカルマンフィルタを用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
13/00	所望出力を得るために変圧器 , リアクトルまたはチョークコイル , を制御するための装置 [2 0 0 6 . 0 1]	21/14	・ 機械パラメータ , 例 . 磁束 , 電流または電圧 , の推定または適合 [2 0 1 6 . 0 1]
13/06	・ タップ切り換えによるもの ; 巻線の相互接続の再配列によるもの [2 0 0 6 . 0 1]	21/16	・ ・ 定数 , 例 . 回転子時定数 , の推定 [2 0 1 6 . 0 1]
13/08	・ 巻線に沿う摺動集電子によるもの [2 0 0 6 . 0 1]	21/18	・ ・ 位置または速度の推定 [2 0 1 6 . 0 1]
13/10	・ 可動の鉄心 , コイル巻線またはシールドによるもの , 例 . 誘導電圧調整器によるもの [2 0 0 6 . 0 1]	21/20	・ ・ トルクの推定 [2 0 1 6 . 0 1]
13/12	・ 磁気バイアスを変えることによるもの [2 0 0 6 . 0 1]	21/22	・ 電流の制御 , 例 . 電流制御ループを用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]
15/00	電動ブレーキまたは電動クラッチを制御するための装置 (ベクトル制御 H 0 2 P 2 1 / 0 0) [2 0 0 6 . 0 1]	21/24	・ 回転子の位置または回転子の速度センサの使用をともなわないベクトル制御 [2 0 1 6 . 0 1]
15/02	・ ブレーキとクラッチの連動制御 [2 0 0 6 . 0 1]	21/26	・ ・ 回転子磁束に基づく制御 [2 0 1 6 . 0 1]
17/00	電動歯車を制御するための装置 (ベクトル制御 H 0 2 P 2 1 / 0 0) [2 0 0 6 . 0 1]	21/28	・ ・ 固定子磁束に基づく制御 [2 0 1 6 . 0 1]
21/00	ベクトル制御による電機の制御装置または制御方法 , 例 . 磁界オリエンテーション制御によるもの [6 , 8 , 2 0 1 6 . 0 1]	21/30	・ ・ ・ 直接トルク制御 [D T C] または磁界加速法 [F A M] [2 0 1 6 . 0 1]
注 このグループに分類するとき , 制御される電動機の種類により制御方法が特徴付けられるなら , グループ 2 5 / 0 0 にも分類すべきである。 [8 , 2 0 1 6 . 0 1] このグループに分類するとき , 制御される電動機の供給する電圧の種類により制御方法が特徴付けられるなら , グループ 2 7 / 0 0 にも分類すべきである。 [8 , 2 0 1 6 . 0 1]		21/32	・ ・ 回転子の初期位置を決定するもの (H 0 2 P 2 1 / 3 4 が優先) [2 0 1 6 . 0 1]
21/02	・ 低負荷時に効率を最適化することに特に適合したもの [2 0 0 6 . 0 1]	21/34	・ 起動するための装置 [2 0 1 6 . 0 1]
21/04	・ 非常に遅い速度に特に適合したもの [2 0 0 6 . 0 1]	21/36	・ 制動または減速するための装置 ; 四象限制御 [2 0 1 6 . 0 1]
21/05	・ 電動機の振動の抑制 , 例 . ハンチングの低減 , に特に適合したもの [2 0 0 6 . 0 1]	23/00	ベクトル制御以外の制御方法に特徴のある交流電動機を制御するための装置または方法 [2 0 1 6 . 0 1]
21/06	・ 回転子の位置または回転子の速度センサの使用をともなう回転子磁束に基づく制御 [2 0 1 6 . 0 1]	注 このグループに分類するとき , グループ H 0 2 P 2 1 / 0 0 , H 0 2 P 2 5 / 0 0 または H 0 2 P 2 7 / 0 0 にも関連する主題事項は , それが適切なきときは何時でもそれらのグループにも分類する。	
21/08	・ ・ 間接的な磁界オリエンテーション制御 ; 回転子磁束フィードフォワード制御 [2 0 1 6 . 0 1]	23/02	・ 低負荷時に効率を最適化することに特に適合したもの [2 0 0 6 . 0 1]
		23/03	・ 非常に遅い速度に特に適合したもの [2 0 0 6 . 0 1]
		23/04	・ 電動機の振動の抑制 , 例 . ハンチングの低減 , に特に適合したもの [2 0 0 6 . 0 1]
		23/06	・ 電動機を四象限制御するもの [2 0 1 6 .

	0 1]		
23/07	・多相または単相の非同期誘導電動機[2 0 1 6 . 0 1]	25/034	・・・ボイスコイルモータ(直流により駆動されるボイスコイルモータ H 0 2 P 7 / 0 2 5) [2 0 1 6 . 0 1]
23/08	・すべり周波数に基づき制御するもの、例、すべり周波数と速度に比例する周波数を加算するもの[2 0 0 6 . 0 1]	25/04	・・・単相モータ、例、コンデンサモータ[2 0 0 6 . 0 1]
23/10	・直流電流を加えることにより制御するもの[2 0 0 6 . 0 1]	25/06	・・・リニアモータ[2 0 1 6 . 0 1]
23/12	・オブザーバ制御、例、ルーエンバーガ観測器またはカルマンフィルタを用いるもの[2 0 0 6 . 0 1]	25/062	・・・誘導タイプのもの[2 0 1 6 . 0 1]
23/14	・電動機パラメータ、例、回転子時定数、磁束、速度、電流または電圧、の推定または適合[2 0 0 6 . 0 1]	25/064	・・・同期タイプのもの[2 0 1 6 . 0 1]
23/16	・1つの軸の角速度の制御(H 0 2 P 2 3 / 1 8 が優先) [2 0 1 6 . 0 1]	25/066	・・・ステップタイプのもの[2 0 1 6 . 0 1]
23/18	・角度位置または位相を用いた角速度の制御[2 0 1 6 . 0 1]	25/08	・・・リラクタン্সモータ[2 0 1 6 . 0 1]
23/20	・加速または減速の制御[2 0 1 6 . 0 1]	25/083	・・・1つのコイルから次のコイルまでの切換速度を増加するための装置[2 0 1 6 . 0 1]
23/22	・基準発振器、速度比例パルス数のフィードバックおよびデジタルコンパレータを用いた速度のデジタル制御[2 0 1 6 . 0 1]	25/086	・・・整流[2 0 1 6 . 0 1]
23/24	・方向、例、時計回りまたは反時計回り、の制御[2 0 1 6 . 0 1]	25/089	・・・センサレス制御(直接トルク制御 H 0 2 P 2 3 / 3 0) [2 0 1 6 . 0 1]
23/26	・力率の制御[P F C] [2 0 1 6 . 0 1]	25/092	・・・リラクタン্সモータの制御のために特に適合した変換器[2 0 1 6 . 0 1]
23/28	・直流電源に接続されたスイッチのスイッチ周波数及び電動機の位相を変えることによる電動機の制御[2 0 1 6 . 0 1]	25/098	・・・トルクリップルを減少するための装置[2 0 1 6 . 0 1]
23/30	・直接トルク制御[D T C] また磁界加速法[F A M] [2 0 1 6 . 0 1]	25/10	・・・整流子電動機、例、斥力電動機[2 0 0 6 . 0 1]
25/00	交流電動機の種類または構造的な細部に特徴のある交流電動機の制御のための装置または方法[2 0 0 6 . 0 1]	25/12	・・・移動可能なブラシを有するもの[2 0 0 6 . 0 1]
注		25/14	・・・ユニバーサルモータ(H 0 2 P 2 5 / 1 2 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
このグループに分類するとき、グループ H 0 2 P 2 1 / 0 0 , H 0 2 P 2 3 / 0 0 または H 0 2 P 2 7 / 0 0 にも関連する主題事項は、それが適切なときは何時でもそれらのグループにも分類する。[2 0 0 6 . 0 1]		25/16	・・・回路配置または配線の種類に特徴のあるもの[2 0 0 6 . 0 1]
25/02	・・・電動機の種類に特徴のあるもの[2 0 1 6 . 0 1]	25/18	・・・巻線を切換える装置を有するもの、例、機械的開閉器または継電器を有するもの[2 0 0 6 . 0 1]
25/022	・・・同期電動機(H 0 2 P 2 5 / 0 6 4 が優先) [2 0 1 6 . 0 1]	25/20	・・・極数変換のためのもの[2 0 0 6 . 0 1]
25/024	・・・供給周波数により制御されるもの[2 0 1 6 . 0 1]	25/22	・・・多相巻線；4相以上の巻き線[2 0 0 6 . 0 1]
25/026	・・・それにより回転子位置を検出するもの[2 0 1 6 . 0 1]	25/24	・・・固定子または回転子回路における可変インピーダンス[2 0 0 6 . 0 1]
25/028	・・・四象限制御をとともなうもの[2 0 1 6 . 0 1]	25/26	・・・2次インピーダンスを制御するための装置を有するもの[2 0 0 6 . 0 1]
25/03	・・・ブラシレス励起をとともなうもの[2 0 1 6 . 0 1]	25/28	・・・制御可能な飽和度をもつ磁気装置、例、可飽和リアクトル、を用いるもの[2 0 0 6 . 0 1]
25/032	・・・往復、揺動または振動モータ[2 0 1 6 . 0 1]	25/30	・・・電動機がその電動機に給電する交流発電機の制御により制御されるもの[2 0 0 6 . 0 1]
		25/32	・・・放電管を用いるもの[2 0 0 6 . 0 1]
		27/00	供給電圧の種類に特徴のある交流電動機を制御するための装置または方法(2以上の電動機のもの H 0 2 P 5 / 0 0 ; 電子整流子を有する同期電動機のもの H 0 2 P 6 / 0 0 ; 直流電動機のもの H 0 2 P 7 / 0 0 ; ステッピングモータのもの H 0 2 P 8

/ 0 0) [2 0 0 6 . 0 1]

注

このグループに分類するとき、グループ H 0 2 P 2 1 / 0 0 , H 0 2 P 2 3 / 0 0 または H 0 2 P 2 5 / 0 0 にも関連する主題事項は、それが適切なときは何時でもそれらのグループにも分類する。[2 0 0 6 . 0 1]

- 27/02 ・ 一定の周波数および可変振幅を有する供給電圧を用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 27/024 ・ ・ 回転子回路のみまたは固定子回路のみのために交流電源を用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 27/04 ・ 可変周波数の供給電圧、例．インバータまたはコンバータ供給電圧、を用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 27/048 ・ ・ 回転子回路のみまたは固定子回路のみのために交流電源を用いるもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 27/05 ・ ・ 回転子および固定子回路の双方に交流が供給され、少なくとも一方の回路へ供給される周波数が可変である交流電源を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 27/06 ・ ・ 直流 - 交流コンバータまたはインバータを用いるもの (H 0 2 P 2 7 / 0 5 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
- 27/08 ・ ・ ・ パルス幅変調をとともなうもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 27/10 ・ ・ ・ ・ バングバング制御を用いるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 27/12 ・ ・ ・ ・ 円または閉曲線上において磁束ベクトル、電流ベクトルまたは電圧ベクトルの誘導によるパルスの形成、例．直接トルク制御のためのもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 27/14 ・ ・ ・ ・ 3 レベル以上の電圧の出力をとともなうもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 27/16 ・ ・ 直流への中間変換をとともなわない交流 - 交流変換器を用いるもの (H 0 2 P 2 7 / 0 5 が優先) [2 0 0 6 . 0 1]
- 27/18 ・ ・ ・ 半波を除くことにより周波数を変化させるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 29/00 交流電動機および直流電動機双方に適した、電動機を調整または制御するための装置 (電動機を起動するための装置 H 0 2 P 1 / 0 0 ; 電動機を停止または減速するための装置 H 0 2 P 3 / 0 0 ; 2 以上の異なる電力源に接続可能な電動機の制御 H 0 2 P 4 / 0 0 ; 2 以上の電動機の数またはトルクの調整または制御 H 0 2 P 5 / 0 0 ; ベクトル制御 H 0 2 P 2 1 / 0 0) [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/02 ・ 電力供給を自動遮断せずに過負荷に対して保護するもの (ステッピングモータの故障に対する保護 H 0 2 P 8 / 3 6) [2

- 0 1 6 . 0 1]
- 29/024 ・ ・ 故障状態、例．短絡、回転子の拘束、開路または負荷喪失、を検出するもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/028 ・ ・ ・ 電動機が故障状態であるにもかかわらず運転を継続するもの、例．故障を排除、補償または故障を救済するもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/032 ・ ・ 電動機への損傷を予防するもの、例．異なる駆動状態それぞれに独立した電流制限値を設定するもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/04 ・ 別体の制動機によるもの [2 0 0 6 . 0 1]
- 29/10 ・ 超過の速度または速度の不足を防ぐためのもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/20 ・ 異なる連続運転に用いられる 1 つの電動機を制御するためのもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/40 ・ 機械的負荷を制御するための電動機により取り出されるまたは供給される電流の量を調整または制御するもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/50 ・ 高調波の低減 [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/60 ・ 電動機または駆動機器の温度を制御または決定するもの (H 0 2 P 2 9 / 0 2 が優先) [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/62 ・ ・ 電動機の温度を上昇させるためのもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/64 ・ ・ 巻線温度を制御または決定するもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/66 ・ ・ 回転子の温度を制御または決定するもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 29/68 ・ ・ 駆動要素または半導体要素の温度に基づくもの [2 0 1 6 . 0 1]
- 31/00 グループ H 0 2 P 1 / 0 0 ~ H 0 2 P 5 / 0 0 , H 0 2 P 7 / 0 0 または H 0 2 P 2 1 / 0 0 ~ H 0 2 P 2 9 / 0 0 に分類されない電動機を調整または制御するための装置 [2 0 0 6 . 0 1]

発電機を制御するための装置に関するグループに関連するインデキシング系列 [2 0 1 5 . 0 1]

- 101/00 発電機のための制御装置の特別な適合 [2 0 1 5 . 0 1]
- 101/10 ・ 水力タービンのためのもの [2 0 1 5 . 0 1]
- 101/15 ・ 風力タービンのためのもの [2 0 1 5 . 0 1]
- 101/20 ・ 蒸気タービンのためのもの [2 0 1 5 . 0 1]
- 101/25 ・ 燃焼機関のためのもの [2 0 1 5 . 0 1]
- 101/30 ・ 飛行機のためのもの [2 0 1 5 . 0 1]
- 101/35 ・ 船舶のためのもの [2 0 1 5 . 0 1]

H 0 2 P

- 101/40 ・鉄道車両のためのもの [2 0 1 5 . 0 1]
- 101/45 ・自動車のためのもの，例．自動車用オル
タネータ [2 0 1 5 . 0 1]
- 103/00 発電機の形式に特徴のある制御装置 [2 0
1 5 . 0 1]
- 103/10 ・非同期型のもの [2 0 1 5 . 0 1]
- 103/20 ・同期型のもの [2 0 1 5 . 0 1]