

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。

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の起動装置（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；ステップ起動する電動機の起動H 0 2 P 8／0 4；ベクトル制御H 0 2 P 2 1／0 0）〔4，8〕
- 1/02 ・細部
- 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
- 1/06 ・・・・手動操作多位置起動器
- 1/08 ・・・・電動機起動用動力操作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オンオフ開閉器
- 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フ開閉器
- 1/12 ・・・・電動機によって遠心的に操作される開閉装置

- 1/14 ・・・・電動機によって遠心的に操作される圧力感応抵抗器
- 1/16 ・電動機または回転変換機起動用
- 1/18 ・・・・1個の直流電動機起動用
- 1/20 ・・・・電機子巻線直列抵抗の漸進的減少によるもの
- 1/22 ・・・・正逆回転のどちらかにおけるもの
- 1/24 ・・・・1個の交流整流子電動機起動用（交流一直流整流子電動機の起動H 0 2 P 1／1 8）
- 1/26 ・・・・1個の多相誘導電動機起動用
- 1/28 ・・・・電動機1次回路に加えられる電圧の漸進的増加によるもの
- 1/30 ・・・・電動機1次回路に加えられる周波数の漸進的増加によるもの
- 1/32 ・・・・Y—△切換によるもの
- 1/34 ・・・・2次回路インピーダンスの漸進的減少によるもの
- 1/36 ・・・・インピーダンスが液体抵抗であるもの
- 1/38 ・・・・極数変換によるもの
- 1/40 ・・・・どちらかの回転方向におけるもの
- 1/42 ・・・・1個の単相誘導電動機の起動用
- 1/44 ・・・・コンデンサ分相によるもの
- 1/46 ・・・・1個の同期電動機起動用
- 1/48 ・・・・極数変換によるもの
- 1/50 ・・・・非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）
- 1/52 ・・・・電動機に供給する周波数の漸進的増加によるもの
- 1/54 ・・・・2以上の電動機の起動用
- 1/56 ・・・・同時的
- 1/58 ・・・・順序的
- 3/00 電動機，発電機または回転変換機の停止または減速装置（電子整流子を有する同期電動機の停止H 0 2 P 6／2 4；ステップ起動する電動機の停止H 0 2 P 8／2 4；ベクトル制御H 0 2 P 2 1／0 0）〔2，4，8〕
- 3/02 ・細部
- 3/04 ・・・・別個の制動機，例．摩擦制動機または渦電流制動機，による停止手段または減速手段〔2〕
- 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〕
- 3/08 ・・・・直流電動機の停止または減速のためのもの〔2〕
- 3/10 ・・・・給電接続の反転によるもの
- 3/12 ・・・・短絡または抵抗制動によるもの
- 3/14 ・・・・回生制動によるもの
- 3/16 ・・・・電気的および機械的制御の組み合わせによるもの
- 3/18 ・・・・交流電動機の停止または減速のための

	もの [2]
3/20	・・・電動機への接続の相順反転によるもの
3/22	・・・短絡または抵抗制動によるもの
3/24	・・・電動機への直流供給によるもの
3/26	・・・電気的および機械的制動の組み合わせによるもの
4/00	2以上の異なる電力供給に接続可能な電動機 の速度またはトルクの調整または制御に特に適した装置（ベクトル制御H O 2 P 2 1 / 0 0）[8]
5/00	2以上の電動機の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 O 2 P 6 / 0 4, H O 2 P 8 / 4 0 が優先）[1, 8, 2 0 1 6. 0 1]
5/46	・・・互に関連する2以上の電動機の速度調整用
5/48	・・・速度を表わす機械的値の比較によるもの [1, 2 0 1 6. 0 1]
5/485	・・・2つの電動機の差動運動を使用するもの、例. ディファレンシャルギアを使用するもの [2 0 1 6. 0 1]
5/49	・・・電気的接触の断続的開閉によるもの [2 0 1 6. 0 1]
5/50	・・・速度を表わす電気的値の比較によるもの [1, 2 0 1 6. 0 1]
5/505	・・・共通線を使用するもの、例. 第1および第2電動機の回転子および固定子のライン [2 0 1 6. 0 1]
5/51	・・・正比例制御 [2 0 1 6. 0 1]
5/52	・・・相対角変位の付加的制御 [1, 2 0 1 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]
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]
5/60	・・・直流および交流電動機の組合せを制御するもの（H O 2 P 5 / 4 6 が優先）[8]
5/68	・・・2以上の直流電動機を制御するもの（H O 2 P 5 / 4 6, H O 2 P 5 / 6 0 が優先）[8]
5/685	・・・電気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 [8]
5/69	・・・伝動装置によって機械的に結合されたもの [8]
5/695	・・・差動伝動装置 [8]
5/74	・・・2以上の交流電動機を制御するもの（H O 2 P 5 / 4 6, H O 2 P 5 / 6 0 が優先）[8]
5/747	・・・伝動装置によって機械的に結合されたもの [8]
5/753	・・・差動伝動装置 [8]
6/00	回転子の位置に依存する電子整流子を使用

する同期電動機または他の電動機の制御装置；それに用いる電子整流子（ベクトル制御H O 2 P 2 1 / 0 0）[3, 4, 6, 2 0 1 6. 0 1]

注

グループH O 2 P 6 / 2 6 がグループH O 2 P 6 / 0 4 ~ H O 2 P 6 / 2 4 およびH O 2 P 6 / 2 8 ~ H O 2 P 6 / 3 4 に優先 [2 0 1 6. 0 1]

6/04	・・・二つ以上の電動機の速度やトルクの制御装置または調整装置（H O 2 P 6 / 1 0 が優先）[6, 2 0 1 6. 0 1]
6/06	・・・電動機速度を測定し、それを与えられた物理量と比較することで電動機速度を調整する単一電動機の速度調整装置 [6]
6/08	・・・単一電動機の速度またはトルクの制御装置（H O 2 P 6 / 1 0, H O 2 P 6 / 2 8 が優先）[6, 2 0 1 6. 0 1]
6/10	・・・トルクリップルを減少させるもの、例. トルクリップルを減少して提供するもの [6]
6/12	・・・整流の監視；整流故障の表示 [6]
6/14	・・・電子整流子 [6, 2 0 1 6. 0 1]
6/15	・・・転流時間の制御 [2 0 1 6. 0 1]
6/16	・・・位置検知用回路装置 [6, 2 0 1 6. 0 1]
6/17	・・・速度情報を作成するためのもの [2 0 1 6. 0 1]
6/18	・・・別個の位置検知素子を有しないもの [6, 2 0 1 6. 0 1]
6/182	・・・巻線の逆起電力を使用するもの [2 0 1 6. 0 1]
6/185	・・・インダクタンス検出を使用するもの、例. パルス励起 [2 0 1 6. 0 1]
6/20	・・・起動装置（H O 2 P 6 / 0 8 が優先）[6, 2 0 1 6. 0 1]
6/21	・・・開ループ起動 [2 0 1 6. 0 1]
6/22	・・・選択した回転方向へ [6]
6/24	・・・停止装置 [6]
6/26	・・・単相交流電動機の制御装置 [2 0 1 6. 0 1]
6/28	・・・電流制御を行う装置（H O 2 P 6 / 1 0 が優先）[2 0 1 6. 0 1]
6/30	・・・回転方向を制御する装置（H O 2 P 6 / 2 2 が優先）[2 0 1 6. 0 1]
6/32	・・・巻線界磁電動機を制御する装置、例. 励起コイルのある電動機 [2 0 1 6. 0 1]
6/34	・・・制御目的のモデリングまたはシミュレーション [2 0 1 6. 0 1]
7/00	直流電動機の速度またはトルクの調整または制御装置 [2, 8, 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]
7/025	・・・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 [2016.01]	7/298	・・・・電機子供給電圧および界磁電流を制御するもの [4, 2016.01]
7/03	・直流電動機の回転方向を制御するためのもの [2016.01]	7/30	・・・・可制御飽和度をもつ磁気装置, すなわちトランスジューサ, を使用するもの
7/06	・界磁または電機子電流変化による1個の直流電動機の調整または制御用	7/32	・・・・電機子反作用で励磁される機械, 例. メタダイナ, アンブリダイナ, ロートローラ, を使用するもの
7/08	・・・・補助動力なしの手動制御によるもの	7/34	・・・・ワードレオナード装置を使用するもの [1, 2016.01]
7/10	・・・・電動機界磁のみを制御するもの	7/343	・・・・発電機と電動機の界磁が両方とも制御されるもの [2016.01]
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	7/347	・・・・発電機の界磁のみが制御されるもの [2016.01]
7/14	・・・・界磁制御をもつまたはもたない電機子供給電圧を制御するもの	8/00	ステップ回転する電動機の制御装置 [2, 6, 8]
7/18	・・・・補助動力をもつ主幹制御によるもの	8/02	・単相または二極階動電動機に特に適合するもの, 例. ウォッチモータ, クロックモータ [6]
7/20	・・・・継電器による電動機回路制御多位置開閉器, 例. ドラム開閉器, を使用するもの (H02P7/24, H02P7/30が優先)	8/04	・起動装置 [6]
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る電動機回路制御多位置開閉器, 例. ドラム開閉器, を使用するもの (H02P7/24, H02P7/30が優先)	8/06	・・・・回転方向切換 [6]
7/24	・・・・放電管または半導体装置を使用するもの	8/08	・・・・起動前に位置を決めるもの [6]
7/26	・・・・放電管を使用するもの	8/10	・・・・起動時にパルス波形を変化させるもの; 起動中に電流を増加するもの [6]
7/28	・・・・半導体装置を使用するもの [1, 2016.01]	8/12	・電流の制御または安定 [6]
7/281	・・・・直流電動機が四象限で操作されるもの [2016.01]	8/14	・速度または速度とトルクの制御装置 (H02P8/12, H02P8/22が優先) [6]
注		8/16	・消費または供給されるエネルギーを減少するもの [6]
グループH02P7/281がグループH02P7/282～H02P7/298に優先する [2016.01]		8/18	・パルスの形成, 例. 正弦波状にしてトルク脈動を減少するため [6]
7/282	・・・・界磁電流のみを制御するもの [4, 2016.01]	8/20	・・・・正逆転 [6]
7/285	・・・・電機子供給電圧のみを制御するもの [4, 2016.01]	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 [6]
7/288	・・・・可変インピーダンスを使用するもの [4, 2016.01]	8/24	・停止装置 (H02P8/32が優先) [6]
7/29	・・・・パルス変調を使用するもの [4, 2016.01]	8/26	・停止時に最終パルスを記憶するもの [6]
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 [2016.01]	8/28	・停止時に電源を切るもの [6]
7/292	・・・・静止型変換器を使用するもの, 例. 交流-直流変換器 [4, 2016.01]	8/30	・停止時に位置を保持するもの [6]
7/293	・・・・位相制御を使用するもの (H02P7/295が優先) [2016.01]	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 [6]
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もの [4, 2016.01]	8/34	・動作を監視するもの (H02P8/36が優先) [6]
		8/36	・故障に対する保護, 例. 過熱または脱調; 故障を表示するもの [6]
		8/38	・脱調 [6]
		8/40	・二つ以上の階動電動機の制御 [6]
		8/42	・階動動作をする非階動電動機に特徴のあるもの [6]
		9/00	所望出力を得るための発電機制御装置 [1, 8]
		9/02	・細部
		9/04	・電氣的でない原動機による発電機の電氣的出力値に関する制御 (原動機の制御一

- 般によるものは、そのような原動機のための関連するクラスを参照) [2]
- 9/06 ・ クラッチまたは他の機械的な動力伝達手段による発電機の電氣的出力値に関する制御(動力伝達手段の制御によるものは、そのような手段のための関連するクラスを参照) [2]
- 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 [2]
- 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の発電機励磁回路の制御 [2]
- 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]
- 9/14 ・ 界磁の変化によるもの (H O 2 P 9 / 0 8, H O 2 P 9 / 1 0 が優先) [2]
- 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
- 9/18 ・ ・ ・ サーボモータ, 測定器, 継電器によるスイッチング
- 9/20 ・ ・ 連続的に変化できるオーミック抵抗の変化によるもの
- 9/22 ・ ・ ・ カーボンパイル抵抗を備えるもの
- 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
- 9/26 ・ ・ 放電管または半導体装置を用いるもの (H O 2 P 9 / 3 4 が優先) [2]
- 9/28 ・ ・ ・ 放電管を用いるもの
- 9/30 ・ ・ ・ 半導体装置を用いるもの
- 9/32 ・ ・ 飽和度を制御できる磁氣的装置を用いるもの (H O 2 P 9 / 3 4 が優先) [2]
- 9/34 ・ ・ 制御放電管または制御半導体装置と組み合わせた飽和度の制御できる磁氣的装置によるもの
- 9/36 ・ ・ 電機子反作用電機によるもの
- 9/38 ・ ・ 発電機の出力電圧と出力電流の両方の整流で取り出される電流による自己励磁
- 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
- 9/42 ・ 発電機を速度を変えずに希望の周波数を得るためのもの
- 9/44 ・ 設定関係, 例. 一定比に周波数と電圧, を制御するもの
- 9/46 ・ コンデンサの容量変化による非同期発電機の制御
- 9/48 ・ 発電機を速度変動に対して一定の出力値を得るための装置, 例. 車両用 (H O 2 P 9 / 0 4 ~ H O 2 P 9 / 4 6 が優先)

[3]

- 11/00 回転変換機の制御装置 [4, 8]
- 11/04 ・ 直流出力を供給する変換機の制御
- 11/06 ・ 交流出力を供給する変換機の制御
- 13/00 所望出力を得るための変圧器, リアクトルまたはチョークコイル, の制御装置 [4]
- 13/06 ・ タップ切り換えによるもの; 巻線の接続の変更
- 13/08 ・ 巻線に沿う摺動集電子によるもの
- 13/10 ・ 可動の磁心, 巻線, シールドによるもの, 例. 誘導電圧調整器によるもの
- 13/12 ・ 磁氣的バイアスを変えるもの
- 15/00 電動ブレーキまたは電動クラッチ制御装置 (ベクトル制御 H O 2 P 2 1 / 0 0) [1, 8]
- 15/02 ・ ブレーキとクラッチの運動制御 [3]
- 17/00 電動歯車の制御装置 (ベクトル制御 H O 2 P 2 1 / 0 0) [3, 8]
- 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]

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]

- 21/02 ・ 低負荷で最大の効果を上げることに特に適したもの [8]
- 21/04 ・ 非常に遅い速度に特に適したもの [8]
- 21/05 ・ 電動機の振動抑制に特に適したもの, 例. ハンチングを低減するためのもの [8]
- 21/06 ・ 回転子の位置または回転子の速度センサの使用を含む回転子磁束に基づく制御 [8, 2 0 1 6. 0 1]
- 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 [8, 2 0 1 6. 0 1]
- 21/09 ・ ・ ・ すべり周波数と速度比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]
- 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]
- 21/12 ・ 回転子の位置または回転子の速度センサの使用を含む固定子磁束に基づく制御 [8, 2 0 1 6. 0 1]
- 21/13 ・ オブザーバ制御, 例. ルーエンバーガオブザーバまたはカルマンフィルタを用いるもの [8]
- 21/14 ・ 機械パラメータの見積りまたは適合, 例.

	磁束，電流または電圧 [8, 2016.01]
21/16	・定数推定，例．回転子時定数 [2016.01]
21/18	・位置または速度推定 [2016.01]
21/20	・トルク推定 [2016.01]
21/22	・電流制御，例．電流制御ループを使用するもの [2016.01]
21/24	・回転子の位置または回転子の速度センサの使用を含まないベクトル制御 [2016.01]
21/26	・回転子磁束に基づく制御 [2016.01]
21/28	・固定子磁束に基づく制御 [2016.01]
21/30	・直接トルク制御 [DTC] または磁界加速法 [FAM] [2016.01]
21/32	・回転子の初期位置を決定するもの (H02P21/34が優先) [2016.01]
21/34	・起動装置 [2016.01]
21/36	・制動または減速装置；四象限制御 [2016.01]
23/00	ベクトル制御以外の制御方法に特徴を有する交流電動機の制御装置または制御方法 [8, 2016.01]

注

このグループに分類するとき，グループH02P21/00，H02P25/00またはH02P27/00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。[8]

23/02	・低負荷で最大の効果を上げることに特に適したもの [8]
23/03	・非常に遅い速度に特に適したもの [8]
23/04	・電動機の振動の制御，例．ハンチングの低減，に特に適したもの [8]
23/06	・電動機を四象限制御するもの [8, 2016.01]
23/07	・多相または単相非同期誘導電動機 [2016.01]
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比周波数を加算するもの [8]
23/10	・直流電流を加えることにより制御するもの [8]
23/12	・オブザーバ制御，例．ルーエンバーガのオブザーバまたはカルマンフィルタを用いるもの [8]
23/14	・機械パラメータの見積りまたは適合，例．時定数，磁束，速度，電流または電圧 [8]
23/16	・1つの軸の角速度の制御 (H02P23/18が優先) [2016.01]
23/18	・角度位置または位相と共に角速度を制御

	[2016.01]
23/20	・加速または減速の制御 [2016.01]
23/22	・基準発振器，速度比例パルス繰り返し数フィードバックおよびデジタルコンパレータを使用した速度のデジタル制御 [2016.01]
23/24	・方向の制御，例．時計回りまたは反時計回り [2016.01]
23/26	・力率制御 [PFC] [2016.01]
23/28	・直流電源に結合し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 [2016.01]
23/30	・直接トルク制御 [DTC] または磁界加速法 [FAM] [2016.01]
25/00	交流電動機の種類または構造的な細部に特徴を有する交流電動機の制御装置または制御方法 [8]

注

このグループに分類するとき，グループH02P21/00，H02P23/00またはH02P27/00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。[8]

25/02	・電動機の種類に特徴のあるもの [8, 2016.01]
25/022	・同期電動機 (H02P25/064が優先) [2016.01]
25/024	・供給周波数により制御されるもの [2016.01]
25/026	・それにより回転子位置を検出するもの [2016.01]
25/028	・四象限制御 [2016.01]
25/03	・ブラシレス励起を行うもの [2016.01]
25/032	・往復，揺動または振動モータ [2016.01]
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H02P7/025) [2016.01]
25/04	・単相モータ，例．コンデンサモータ [8]
25/06	・リニアモータ [8, 2016.01]
25/062	・誘導タイプ [2016.01]
25/064	・同期タイプ [2016.01]
25/066	・ステップタイプ [2016.01]
25/08	・リラクタンスモータ [8, 2016.01]
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 [2016.01]
25/086	・整流 [2016.01]
25/089	・センサレス制御 (直接トルク制御H02P23/30) [2016.01]
25/092	・リラクタンスモータの制御のために特に適合した変換器 [2016.01]

H 0 2 P

25/098	・・・トルクリップルを減少するための装置 [2016.01]		
25/10	・・・整流子電動機, 例. 反作用電動機 [8]	27/08	・・・パルス幅変調を行うもの [8]
25/12	・・・移動可能なブラシを有するもの [8]	27/10	・・・バンバン制御を行うもの [8]
25/14	・・・ユニバーサルモータ (H02P25/12が優先) [8]	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りパルス制御するもの, 例. 直接トルク制御 [8]
25/16	・・・回路配置または配線の種類に特徴のあるもの [8]		
25/18	・・・巻線を閉開する装置を有するもの, 例. 機械的スイッチまたは継電器を有する [8]	27/14	・・・3レベル以上の電圧を出力するもの [8]
25/20	・・・極数変換用 [8]	27/16	・・・直流への中間変換部を備えない交流-交流変換器を使用するもの (H02P27/05が優先) [8]
25/22	・・・多相巻線を有するもの; 4相以上を有するもの [8]	27/18	・・・半波を除くことにより周波数を変化させるもの [8]
25/24	・・・固定子または回転子回路に可変インピーダンスを有するもの [8]	29/00	交流電動機および直流電動機双方に適した調整装置または制御装置 (電動機の起動装置H02P1/00; 電動機の停止または減速装置H02P3/00; 2以上の異なる電力源に接続可能な電動機の制御H02P4/00; 2以上の電動機の数またはトルクの調整または制御H02P5/00; ベクトル制御H02P21/00) [8, 2016.01]
25/26	・・・2次インピーダンスの制御装置を有するもの [8]	29/02	・・・電源を自動遮断することなく, 過負荷に対する保護をするもの (ステッピングモータの異常の保護H02P8/36) [8, 2016.01]
25/28	・・・可制御飽和度をもつ磁気装置, すなわちトランスジューサ, を使用するもの [8]	29/024	・・・異常状態, 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 [2016.01]
25/30	・・・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電動機 [8]	29/028	・・・異常状態にもかかわらず操作を継続する電動機, 例. 欠陥を排除, 補償または改善するもの [2016.01]
25/32	・・・放電管を使用するもの [8]	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 [2016.01]
27/00	供給電圧の種類に特徴を有する交流電動機の制御装置または制御方法 (2以上の電動機からなるものH02P5/00; 電子整流子を有する同期電動機からなるものH02P6/00; 直流電動機からなるものH02P7/00; ステッピングモータH02P8/00) [8]	29/04	・・・別個の制動機によるもの [8]
注		29/10	・・・超過速度または不足速度を防ぐためのもの [2016.01]
このグループに分類するとき, グループH02P21/00, H02P23/00またはH02P25/00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。[8]		29/20	・・・異なる連続操作に用いられる1つの電動機を制御するためのもの [2016.01]
27/02	・・・一定の周波数および可変振幅を有する供給電圧を使用するもの [8, 2016.01]	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 [2016.01]
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使用するもの [2016.01]	29/50	・・・高調波の低減 [2016.01]
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, を使用するもの [8, 2016.01]	29/60	・・・電動機または駆動温度を制御または決定するもの (H02P29/02が優先) [2016.01]
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使用するもの [2016.01]	29/62	・・・電動機の温度上昇に関するもの [2016.01]
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その周波数が可変である交流電源を使用するもの [8]		
27/06	・・・直流-交流コンバータまたはインバー		

- 29/64 ・ ・ 巻線温度を制御または決定するもの [2016. 01]
- 29/66 ・ ・ 回転子温度を制御または決定するもの [2016. 01]
- 29/68 ・ ・ 駆動要素や半導体要素の温度に基づくもの [2016. 01]
- 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の調整装置または制御装置 [8]

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 [2015. 01]

- 101/00 発電機のための制御装置の特別な適用 [2015. 01]
- 101/10 ・ 水により駆動するタービンのためのもの [2015. 01]
- 101/15 ・ 風により駆動するタービンのためのもの [2015. 01]
- 101/20 ・ 蒸気により駆動するタービンのためのもの [2015. 01]
- 101/25 ・ 燃焼機関のためのもの [2015. 01]
- 101/30 ・ 飛行機のためのもの [2015. 01]
- 101/35 ・ 船舶のためのもの [2015. 01]
- 101/40 ・ 鉄道車両のためのもの [2015. 01]
- 101/45 ・ 自動車のためのもの, 例. 自動車用オルタネータ [2015. 01]
- 103/00 発電機の形式により特徴付けられる制御装置 [2015. 01]
- 103/10 ・ 非同期型の [2015. 01]
- 103/20 ・ 同期型の [2015. 01]