



(11)

**EP 3 296 700 B8**

(12)

## **KORRIGIERTE EUROPÄISCHE PATENTSCHRIFT**

(15) Korrekturinformation:

**Korrigierte Fassung Nr. 1 (W1 B1)**  
Korrekturen, siehe  
Bibliographie INID code(s) 73

(51) Int Cl.:

**G01D 5/244 (2006.01)**

(48) Corrigendum ausgegeben am:

**17.10.2018 Patentblatt 2018/42**

(45) Veröffentlichungstag und Bekanntmachung des

Hinweises auf die Patenterteilung:

**29.08.2018 Patentblatt 2018/35**

(21) Anmeldenummer: **17167135.7**

(22) Anmeldetag: **19.04.2017**

---

**(54) VERFAHREN ZUR BESTIMMUNG DER POSITION EINES POSITIONSGEBERS EINES POSITIONSMESSSYSTEMS**

METHOD FOR DETERMINING THE POSITION OF A POSITION SENSOR OF A POSITION MEASUREMENT SYSTEM

PROCÉDÉ DE DÉTERMINATION DE LA POSITION D'UN CAPTEUR DE POSITION D'UN SYSTÈME DE MESURE DE POSITION

---

(84) Benannte Vertragsstaaten:

**AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB  
GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO  
PL PT RO RS SE SI SK SM TR**

(30) Priorität: **16.09.2016 CH 12072016**

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:

**21.03.2018 Patentblatt 2018/12**

(73) Patentinhaber:

- NM Numerical Modelling GmbH**  
**6300 Zug (CH)**
- maglab AG**  
**4053 Basel (CH)**

(72) Erfinder: **ROOS, Markus**  
**6300 Zug (CH)**

(74) Vertreter: **Falk, Urs**  
**Patentanwaltsbüro Dr. Urs Falk**  
**Eichholzweg 9A**  
**6312 Steinhäusen (CH)**

(56) Entgegenhaltungen:  
**WO-A2-02/065247** **US-A1- 2011 067 479**  
**US-A1- 2015 048 242**

---

Anmerkung: Innerhalb von neun Monaten nach Bekanntmachung des Hinweises auf die Erteilung des europäischen Patents im Europäischen Patentblatt kann jedermann nach Maßgabe der Ausführungsordnung beim Europäischen Patentamt gegen dieses Patent Einspruch einlegen. Der Einspruch gilt erst als eingelegt, wenn die Einspruchsgebühr entrichtet worden ist. (Art. 99(1) Europäisches Patentübereinkommen).