



(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 Numercial 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 Steinhausen (CH)

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

EP 3 296 700 B8

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).