【公報種別】特許法第１７条の２の規定による補正の掲載
【部門区分】第６部門第３区分
【発行日】平成19年1月25日(2007.1.25)

【公開番号】特開2000-200106(P2000-200106A)
【公開日】平成12年7月18日(2000.7.18)
【出願番号】特願平11-344592
【国際特許分類】
Ｇ０５Ｂ　19/05　(2006.01)
Ｇ０５Ｂ　11/32　(2006.01)
Ｈ０４Ｊ　 3/24　(2006.01)
Ｈ０４Ｌ　29/08　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｇ０５Ｂ　19/05　Ｊ
Ｇ０５Ｂ　11/32　Ａ
Ｈ０４Ｊ　 3/24
Ｈ０４Ｌ　13/00　３０７Ａ

【手続補正書】
【提出日】平成18年11月30日(2006.11.30)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】特許請求の範囲
【補正方法】変更
【補正の内容】
【特許請求の範囲】
【請求項１】
各々の制御ノードが動作制御システムの軸に対応する、一組の制御ノードを備える動作制御システムであって、各制御ノードは同期クロックを有し、各々が一連の制御値を対応する軸のアクチュエータに印加するものであり、この際に制御ノードが同期クロックを使用してアクチュエータへの制御値の印加を調和して行うことからなる、動作制御システム。
【請求項２】
各制御ノードが、通信リンクを介して同期クロックを同期させるためのプロトコルを利用する、請求項１の動作制御システム。
【請求項３】
各制御ノードが、対応するアクチュエータに印加する対応する一連の制御値の各制御値を、対応する軸に対する動作制御機能に従って時間値と関連付けることからなる、請求項１の動作制御システム。
【請求項４】
各制御ノードが、対応する時間値が対応する同期クロックにより提供される時間と等しいときに、対応するアクチュエータへの各制御値の印加をトリガすることからなる、請求項３の動作制御システム。
【請求項５】
各制御ノードが、対応する軸に対する動作制御機能に従ってスケーリングされる一組の処理リソースを備える、請求項１の動作制御システム。
【請求項６】
同期クロックを備え、一連の制御値を、動作制御システムの対応する軸に対するアクチュエータに印加するための手段を具備する制御ノードであって、アクチュエータへの制御値の印加が、同期クロックを使用して調和して行われることからなる、動作制御システム

の制御ノード。
【請求項７】
同期クロックを同期させるためのプロトコルを通信リンクを介して利用するための手段を更に備える、請求項６の制御ノード。
【請求項８】
アクチュエータに印加する各制御値を、対応する軸に対する動作制御機能に従って時間値に関連付けるための手段を更に備える、請求項６の制御ノード。
【請求項９】
対応する時間値が同期クロックにより提供される時間と等しいときに、アクチュエータへの各制御値の印加をトリガするための手段を更に備える、請求項８の制御ノード。
【請求項１０】
対応する軸に対する動作制御機能に従ってスケーリングされる一組の処理リソースを更に備える、請求項６の制御ノード。
【請求項１１】
各々の制御ノードが動作制御システムの軸に対応する、一組の制御ノードであって、各々の制御ノードが、同期クロックを有し、各々の制御ノードが、対応する軸のアクチュエータに、対応する一連の制御値を印加し、この際に、制御ノードが、アクチュエータへの制御値の印加を同期クロックを使用して調和して行う、１組の制御ノードと、
各制御ノードにより印加される一連の制御値を指定するメッセージを各制御ノードに送信することにより、軸に適用すべき動作制御機能を決定するセレクタノード
を備える動作制御システム。
【請求項１２】
各メッセージが、動作制御機能の開始時間を更に指定することからなる、請求項１１の動作制御システム。
【請求項１３】
各メッセージが、対応する制御ノード内の一組のテーブルの中から、動作制御機能に適用すべき事前計算された一組の制御値を保持する１つを指定することからなる、請求項１１の動作制御システム。
【請求項１４】
テーブル内の事前計算された制御値が、制御ノードにより生成される、請求項１３の動作制御システム。
【請求項１５】
テーブル内の事前計算された制御値がセレクタノードにより生成され、制御ノードに分配される、請求項１３の動作制御システム。
【請求項１６】
各メッセージが、動作制御機能に適用すべき対応する一連の制御値を生成するために用いられる１つ以上の式を指定することからなる、請求項１１の動作制御システム。
【請求項１７】
各メッセージが、動作制御機能に適用すべき対応する一連の制御値を含むことからなる、請求項１１の動作制御システム。