

【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4区分  
 【発行日】平成19年2月1日(2007.2.1)

【公開番号】特開2002-92884(P2002-92884A)  
 【公開日】平成14年3月29日(2002.3.29)  
 【出願番号】特願2000-280144(P2000-280144)

## 【国際特許分類】

**G 11 B 7/005 (2006.01)**  
**G 11 B 7/09 (2006.01)**  
**G 11 B 20/10 (2006.01)**

## 【F I】

G 11 B	7/005	B
G 11 B	7/09	C
G 11 B	20/10	3 2 1 A

## 【手続補正書】

【提出日】平成18年12月11日(2006.12.11)

## 【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0039

【補正方法】変更

## 【補正の内容】

## 【0039】

R F アンプ4で生成されたフォーカスエラー信号F E、トラッキングエラー信号T Eはサーボプロセッサ5にて位相補償、利得調整等の所要の処を施されたのちに駆動回路6に供給され、フォーカスドライブ信号、トラッキングドライブ信号として上述したフォーカスコイルと、トラッキングコイルとに出力される。

さらに上記トラッキングエラー信号T Eをサーボプロセッサ5内にてL P F (low pass filter)を介してスレッドエラー信号を生成して、駆動回路6からスレッドドライブ信号としてスレッド機構19に出力される。

これによりいわゆるフォーカスサーボ制御、トラッキングサーボ制御、スレッドサーボ制御が実行される。

## 【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0042

【補正方法】変更

## 【補正の内容】

## 【0042】

またトラックジャンプやアクセスの場合には、2軸機構3aによる対物レンズ34のディスク半径方向への移動や、スレッド機構19による光学ヘッド3のディスク半径方向への移動が行われるが、このためのドライブ信号がトラッキングドライブ信号、スレッドドライブ信号としてトラッキングコイルやスレッド機構19に出力されることになる。