

【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 1 1 B 7/005 (2006.01)**

**G 1 1 B 7/09 (2006.01)**

**G 1 1 B 20/10 (2006.01)**

【F I】

G 1 1 B 7/005 B

G 1 1 B 7/09 C

G 1 1 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】0 0 3 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 3 9】

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 1 9 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】0 0 4 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 2】

またトラックジャンプやアクセスの場合には、2 軸機構 3 a による対物レンズ 3 4 のディスク半径方向への移動や、スレッド機構 1 9 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 1 9 に出力されることになる。