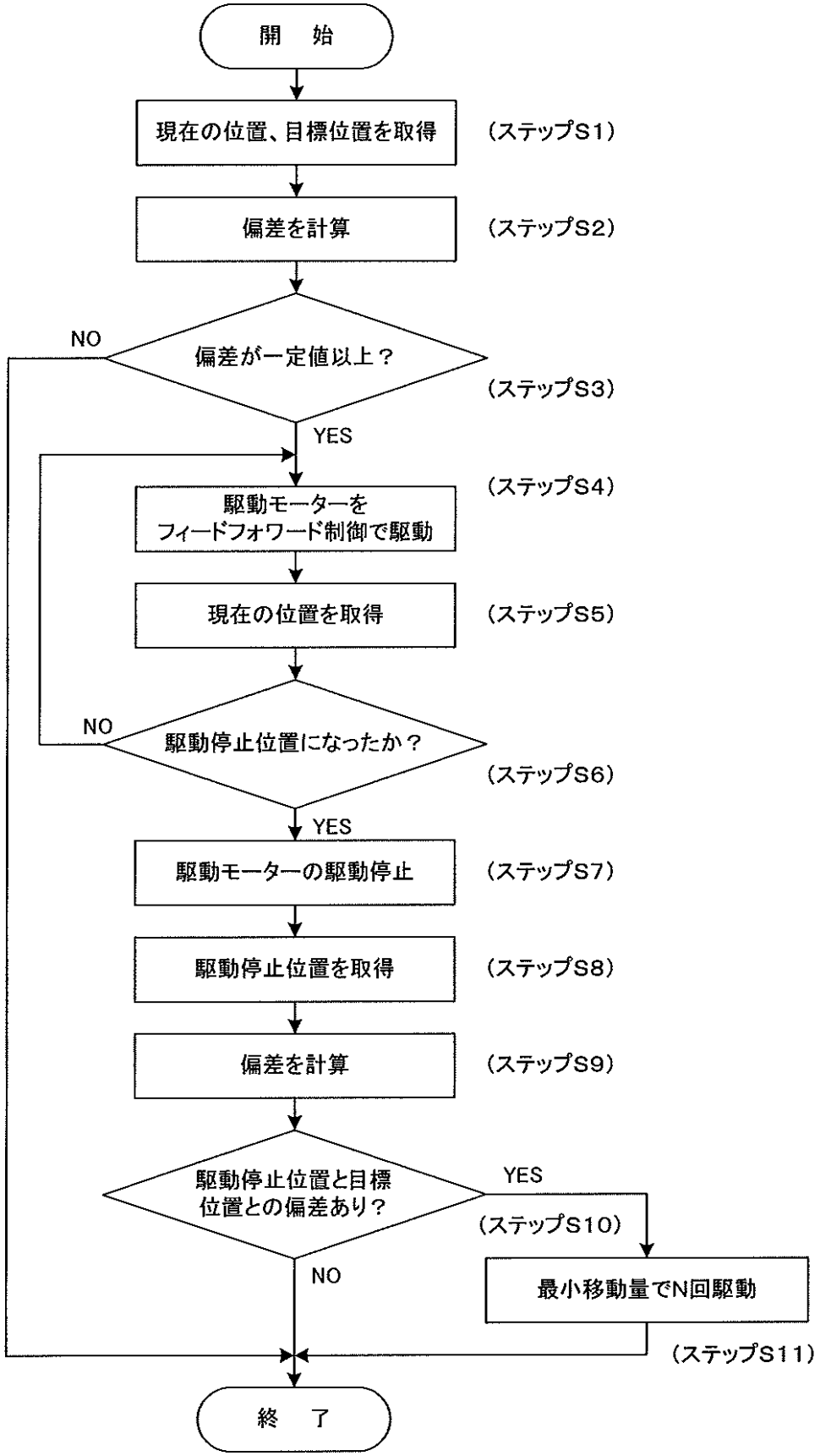
【公報種別】特許法第１７条の２の規定による補正の掲載
【部門区分】第６部門第２区分
【発行日】平成25年4月25日(2013.4.25)

【公開番号】特開2011-215533(P2011-215533A)
【公開日】平成23年10月27日(2011.10.27)
【年通号数】公開・登録公報2011-043
【出願番号】特願2010-85863(P2010-85863)
【国際特許分類】
Ｇ０２Ｂ　7/08　(2006.01)
Ｇ０５Ｄ　3/10　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｇ０２Ｂ　7/08　Ｃ
Ｇ０５Ｄ　3/10　Ｚ
Ｇ０２Ｂ　7/08　Ｚ

【手続補正書】
【提出日】平成25年3月8日(2013.3.8)
【手続補正１】
【補正対象書類名】図面
【補正対象項目名】図２
【補正方法】変更
【補正の内容】

【図２】


開　始
現在の位置、目標位置を取得
（ステップS1）
偏差を計算
（ステップS2）
NO
偏差が一定値以上？
（ステップS3）
YES
駆動モーターを
フィードフォワード制御で駆動
（ステップS4）
現在の位置を取得
（ステップS5）
NO
駆動停止位置になったか？
（ステップS6）
YES
駆動モーターの駆動停止
（ステップS7）
駆動停止位置を取得
（ステップS8）
偏差を計算
（ステップS9）
駆動停止位置と目標
位置との偏差あり？
YES
（ステップS10）
NO
最小移動量でN回駆動
（ステップS11）
終　了