

【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1区分
【発行日】令和1年9月12日(2019.9.12)

【公開番号】特開2018-179824(P2018-179824A)
【公開日】平成30年11月15日(2018.11.15)
【年通号数】公開・登録公報2018-044
【出願番号】特願2017-81170(P2017-81170)
【国際特許分類】

G 0 1 Q 10/06 (2010.01)

G 0 1 Q 60/30 (2010.01)

【F I】

G 0 1 Q 10/06

G 0 1 Q 60/30

【手続補正書】

【提出日】令和1年7月30日(2019.7.30)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0029

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0029】

Z方向移動距離検出部173は、Z方向の位置が、所定の初期位置 Z_i から所定撓み位置 Z_f まで移動する間の移動距離 $Z=(Z_f-Z_i)$ を検出するものである(図2参照)。この移動距離 Zは、位置変更制御部172がZ方向アクチュエータ141に送信する電気信号の履歴に基づいて検出することができる。但し、前述のようにZ方向の位置が限界位置に達してもなおカンチレバー12の撓み量が所定値に達しない場合には、Z方向移動距離検出部173は、初期位置 Z_i と当該限界位置との距離を移動距離として検出する。