

【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2部門第4区分
 【発行日】平成22年11月11日(2010.11.11)

【公開番号】特開2010-132004(P2010-132004A)
 【公開日】平成22年6月17日(2010.6.17)
 【年通号数】公開・登録公報2010-024
 【出願番号】特願2010-31398(P2010-31398)
 【国際特許分類】

B 2 9 C 45/76 (2006.01)

G 0 5 B 19/416 (2006.01)

【F I】

B 2 9 C 45/76

G 0 5 B 19/416 K

【手続補正書】

【提出日】平成22年9月22日(2010.9.22)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0011

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0011】

本発明は、制御装置からの移動指令に基づいて射出成形機の可動部を速度増幅機構を介してサーボモータによって駆動制御し、可動部の位置、速度を制御する射出成形機の可動部の加減速制御方法であって、前記サーボモータの加速度を前記サーボモータの位置に対応させた前記速度増幅機構の速度増幅率の逆数に基づいて制御することにより前記可動部の加速度を意図するものに制御することを特徴とする射出成形機の可動部の加減速制御方法である。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0012

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0012】

また、前記速度増幅機構は、トルク機構であり、前記可動部は型締機構の可動プラテンとする射出成形機の可動部の加減速制御方法である。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0013

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0013】

本発明は、加速途中、減速途中でも、該加速、減速中の加速度とは異なった加速度で加速、減速を行うことができるので、サーボモータの位置に応じて、最適な加速、減速制御ができる。又、トルク機構等の速度増幅機構を用いている場合には、駆動源のサーボモータの速度、加速度と該速度増幅機構を介して駆動される可動プラテン等の可動部の速度、加速度が異なることになるが、前記速度増幅機構の速度増幅率の逆数に基づいて制御することにより、可動部の速度、加速度も所望のものに制御することが容易となる。

【手続補正4】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

制御装置からの移動指令に基づいて射出成形機の可動部を速度増幅機構を介してサーボモータによって駆動制御し、可動部の位置、速度を制御する射出成形機の可動部の加減速制御方法であって、前記サーボモータの加速度を前記サーボモータの位置に対応させた前記速度増幅機構の速度増幅率の逆数に基づいて制御することにより前記可動部の加速度を意図するものに制御することを特徴とする射出成形機の可動部の加減速制御方法。

【請求項 2】

前記速度増幅機構は、トグル機構である請求項 1 に記載の射出成形機の可動部の加減速制御方法。

【請求項 3】

前記可動部は型締機構の可動プラテンである請求項 1 又は請求項 2 に記載の射出成形機の可動部の加減速制御方法。