

【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 5 区分

【発行日】平成25年12月19日 (2013.12.19)

【公開番号】特開2012-56404(P2012-56404A)

【公開日】平成24年3月22日 (2012.3.22)

【年通号数】公開・登録公報2012-012

【出願番号】特願2010-200282(P2010-200282)

【国際特許分類】

B 6 2 D 6/00 (2006.01)

B 6 2 D 5/04 (2006.01)

H 0 2 P 27/06 (2006.01)

B 6 2 D 101/00 (2006.01)

B 6 2 D 119/00 (2006.01)

【F I】

B 6 2 D 6/00

B 6 2 D 5/04

H 0 2 P 7/63 3 0 2 B

B 6 2 D 101:00

B 6 2 D 119:00

【手続補正書】

【提出日】平成25年11月1日 (2013.11.1)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】請求項 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 1】

独立に設けられた二系統のモータコイルが発生する起磁力に基づいて操舵系にアシスト力を付与する操舵力補助装置と、各モータコイルに対する電力供給を通じて前記操舵力補助装置の作動を制御する制御手段とを備えた電動パワーステアリング装置であって、

前記制御手段は、前記各モータコイルに対応して独立に設けられた二系統の駆動回路を備え、

第 1 系統は、前記操舵力補助装置に与えられるアシスト力を制御し、第 2 系統は、運転者のステアリング操作が行われな

いときに転舵輪の舵角を制御するものであるとともに、  
前記アシスト力に対応したモータトルクを発生させるべく、電流制御を実行することにより第 1 系統の駆動回路に対して制御信号を出力する第 1 の制御信号出力手段と、

転舵輪の舵角を変更すべく入力される位置指令に基づいて、位置制御を実行することにより第 2 系統の駆動回路に対して制御信号を出力する第 2 の制御信号出力手段と、

を備えること、を特徴とする電動パワーステアリング装置。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 6】

上記問題点を解決するために、請求項 1 に記載の発明は、独立に設けられた二系統のモータコイルが発生する起磁力に基づいて操舵系にアシスト力を付与する操舵力補助装置と、各モータコイルに対する電力供給を通じて前記操舵力補助装置の作動を制御する制御手

段とを備えた電動パワーステアリング装置であって、前記制御手段は、前記各モータコイルに対応して独立に設けられた二系統の駆動回路を備え、第１系統は、前記操舵力補助装置に与えられるアシスト力を制御し、第２系統は、運転者のステアリング操作が行われな  
いときに転舵輪の舵角を制御するものであるとともに、前記アシスト力に対応したモータ  
トルクを発生させるべく、電流制御を実行することにより第１系統の駆動回路に対する制  
御信号の出力を実行する第１の制御信号出力手段と、転舵輪の舵角を変更すべく入力され  
る位置指令に基づいて、位置制御を実行することにより第２系統の駆動回路に対する制  
御信号の出力を実行する第２の制御信号出力手段と、を備えること、を要旨とする。