

【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 7 部門第 4 区分

【発行日】平成25年4月4日 (2013.4.4)

【公開番号】特開2010-226944(P2010-226944A)

【公開日】平成22年10月7日 (2010.10.7)

【年通号数】公開・登録公報2010-040

【出願番号】特願2010-33853(P2010-33853)

【国際特許分類】

H 0 2 P 29/00 (2006.01)

G 0 3 G 21/14 (2006.01)

G 0 3 G 15/00 (2006.01)

【F I】

H 0 2 P 5/00 Q

H 0 2 P 5/00 C

G 0 3 G 21/00 3 7 2

G 0 3 G 15/00 5 5 0

【手続補正書】

【提出日】平成25年2月18日 (2013.2.18)

【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】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

D C モータを制御するモータ制御装置において、
前記 D C モータの角速度を検知する検知手段と、
前記 D C モータの駆動を制御する制御値を目標角速度より小さい角速度に対応する第 1 の制御値から前記目標角速度より大きい角速度に対応する第 2 の制御値まで段階的に増加させる生成手段と、

前記検知手段によって検知された結果に基づくフィードバック制御によって前記 D C モータの駆動を制御する制御値を生成するフィードバック制御手段と、

前記 D C モータを起動させてから前記検知手段によって検知された角速度が前記目標角速度に達するまでは前記生成手段によって生成された制御値を選択し、前記検知手段によって検知された角速度が前記目標速度に達した後は前記フィードバック制御手段によって生成された制御値を選択する選択手段とを有することを特徴とするモータ制御装置。

【請求項 2】

前記フィードバック制御手段は、

前記検知手段によって検知された角速度と前記目標角速度との差分およびフィードバックゲイン値とに基づき第 3 の制御値を算出し、該第 3 の制御値と前記目標角速度に対応する制御値を加算する

ことを特徴とする請求項 1 記載のモータ制御装置。

【請求項 3】

前記生成手段は、前記第 1 の制御値から前記第 2 の制御値まで、時間経過に基づき一定比率で線形的に増加させることを特徴とする請求項 1 または 2 記載のモータ制御装置。

【請求項 4】

さらに、前記選択手段によって選択された制御値に基づいて、前記 D C モータをパルス幅変調制御するための信号を生成する信号生成手段を有することを特徴とする請求項 1 乃

至 3 のいずれかに記載のモータ制御装置。

【請求項 5】

請求項 1 に記載のモータ制御装置を有し、
用紙に画像形成を行うための感光ドラムまたは中間転写ベルトを前記 D C モータにより
駆動することを特徴とする画像形成装置。

【請求項 6】

前記検知手段は前記感光ドラムまたは前記中間転写ベルトの駆動軸の角速度を検知する
エンコーダであることを特徴とする請求項 5 記載の画像形成装置。