

【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17年7月21日(2005.7.21)

【公開番号】特開2003-319675(P2003-319675A)

【公開日】平成15年11月7日(2003.11.7)

【出願番号】特願2002-122370(P2002-122370)

【国際特許分類第7版】

H 02 P 5/46

H 02 P 1/58

H 02 P 5/52

【F I】

H 02 P 5/46 H

H 02 P 1/58

H 02 P 5/52 D

【手続補正書】

【提出日】平成16年12月3日(2004.12.3)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】特許請求の範囲

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

連結されて同期運転する2つのモータを制御するモータ制御装置において、始動指令の入力直後に2つのモータに対するモータ電流を交互に遮断する電流遮断手段を備え、始動時2つのモータに対するモータ電流の印加開始が所定時間の間重複しないようにしたことを特徴とするモータ制御装置。

【請求項2】

各モータが速度または位置指令値に追従したことを示す同期完了信号の出力を始動指令に対して少なくとも所定時間遅延させる完了遅延手段を備えることを特徴とする請求項1に記載のモータ制御装置。

【請求項3】

始動指令の入力時に磁極位置を確定する磁極位置確定処理を要する第1のモータと前記磁極位置確定処理を要しない第2のモータとを連結してこれら第1および第2のモータを同期運転制御するモータ制御装置において、

始動指令の入力直後、第2のモータに対するモータ電流の印加開始を、始動指令に対して前記磁極位置確定処理を要する所定の期間の間遅延させる指令遅延手段を備えることを特徴とするモータ制御装置。

【請求項4】

前記第1、第2のモータが速度または位置指令値に追従したことを示す同期完了信号の出力を始動指令に対して少なくとも前記所定の時間遅延させる完了遅延手段を備えることを特徴とする請求項3に記載のモータ制御装置。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0028

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0028】

つぎの発明にかかるモータ制御装置は、始動指令の入力時に磁極位置を確定する磁極位置確定処理を要する第1のモータと前記磁極位置確定処理を要しない第2のモータとを連結してこれら第1および第2のモータを同期運転制御するモータ制御装置において、始動指令の入力直後、第2のモータに対するモータ電流の印加開始を、始動指令に対して前記磁極位置確定処理に要する所定の期間の間遅延させる指令遅延手段を備えることを特徴とする。

【手続補正3】

【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】

この発明によれば、第2のモータが誘導モータまたは絶対値検出器を備えた永久磁石同期モータの場合には、指令と逆向きにトルクを発生することができないために、磁極位置を確定させる期間を要しないことから、第2のモータに対してのみモータ電流の印加開始を磁極位置確定処理に要する所定の期間の間だけ遅延させるようにしている。