

【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31年2月28日 (2019.2.28)

【公開番号】特開2017-154548(P2017-154548A)

【公開日】平成29年9月7日 (2017.9.7)

【年通号数】公開・登録公報2017-034

【出願番号】特願2016-37716(P2016-37716)

【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 6/06 (2006.01)

【F I】

B 6 2 D 6/00

B 6 2 D 5/04

H 0 2 P 6/02 3 2 1 Z

【手続補正書】

【提出日】平成31年1月15日 (2019.1.15)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 1 2】

電気系特性部 1 1 0 の L はモータインダクタンス[H]、R はモータ抵抗[]であり、機械系特性部 1 2 0 の J はモータ慣性モーメント[Kg・m²]、D はモータ粘性係数[Nm/(rad/s)]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】0 0 2 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 6】

本発明のモータ制御装置は、ノイズに対する感度を変化させずに、モータ駆動時の逆起電圧発生^{（１）}の補償を行うと共に、ノイズ補償及び L P F の補償を行う補償誤差相殺用の角度フィルタをフィードバック経路に介挿している。これにより、ノイズに対する感度を変化させずに遅れなく、正確に実モータ電流を電流指令値に追従させることができる。

本発明は、ブラシレスモータを駆動制御するベクトル制御系についても適用できるので、先ずベクトル制御系について説明する。