

【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 29 年 10 月 5 日 (2017.10.5)

【公開番号】特開 2016-39748 (P2016-39748A)  
 【公開日】平成 28 年 3 月 22 日 (2016.3.22)  
 【年通号数】公開・登録公報 2016-017  
 【出願番号】特願 2014-163445 (P2014-163445)  
 【国際特許分類】

H 0 2 P 29/00 (2016.01)

【F I】

H 0 2 P 5/00 Q

【手続補正書】

【提出日】平成 29 年 8 月 22 日 (2017.8.22)

【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】

上位コントローラからの開始指示により、モータの駆動制御を開始するモータ制御装置であって、

前記開始指示を受信する受信手段と、

前記モータの制御信号を出力する出力手段と、

前記受信手段が前記開始指示を受信する第 1 のタイミングと、前記出力手段が前記制御信号を出力する第 2 のタイミングとの間に生じる時間差に基づいて、前記制御信号を変更する変更手段と、を有し、

前記変更手段は、

前記時間差を計測する計測手段と、

前記時間差に基づいて、前記モータの目標位置又は目標速度を補正する補正手段と、

補正後の目標位置及び前記モータの現在位置、又は、補正後の目標速度及び前記モータの現在速度に基づいて、誤差を算出する算出手段と、

前記誤差に基づいて、前記モータの制御量を生成する制御手段と、を備える、モータ制御装置。

【請求項 2】

前記変更手段は、所定の制御周期毎に、前記制御信号を変更する、請求項 1 に記載のモータ制御装置。

【請求項 3】

請求項 1 または 2 に記載のモータ制御装置と、

前記制御信号に基づいて、前記モータを駆動させる駆動部と、

前記モータの回転を検出する回転検出部と、を有する、モータ制御システム。

【請求項 4】

上位コントローラからの開始指示により、制御信号を出力してモータの駆動制御を開始するモータ制御装置のモータ制御方法であって、

前記開始指示を受信するステップと、

前記開始指示を受信する第 1 のタイミングと、前記制御信号を出力する第 2 のタイミングとの間に生じる時間差を計測するステップと、

前記時間差に基づいて、前記モータの目標位置又は目標速度を補正するステップと、

補正後の目標位置及び前記モータの現在位置、又は、補正後の目標速度及び前記モータの現在速度に基づいて、誤差を算出するステップと、

前記誤差に基づいて、前記モータの制御量を生成するステップと、を有する、モータ制御方法。

【請求項 5】

上位コントローラからの開始指示により、制御信号を出力してモータの駆動制御を開始するモータ制御装置に実行させるモータ制御プログラムであって、

前記開始指示を受信する処理と、

前記開始指示を受信する第 1 のタイミングと、前記制御信号を出力する第 2 のタイミングとの間に生じる時間差を計測する処理と、

前記時間差に基づいて、前記モータの目標位置又は目標速度を補正する処理と、

補正後の目標位置及び前記モータの現在位置、又は、補正後の目標速度及び前記モータの現在速度に基づいて、誤差を算出する処理と、

前記誤差に基づいて、前記モータの制御量を生成する処理と、を有する、モータ制御プログラム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0006】

本実施の形態のモータ制御装置は、上位コントローラからの開始指示により、モータの駆動制御を開始するモータ制御装置であって、開始指示を受信する受信手段と、モータの制御信号を出力する出力手段と、受信手段が開始指示を受信する第 1 のタイミングと、出力手段が制御信号を出力する第 2 のタイミングとの間に生じる時間差に基づいて、制御信号を変更する変更手段と、を有し、変更手段は、時間差を計測する計測手段と、時間差に基づいて、モータの目標位置又は目標速度を補正する補正手段と、補正後の目標位置及びモータの現在位置、又は、補正後の目標速度及びモータの現在速度に基づいて、誤差を算出する算出手段と、誤差に基づいて、モータの制御量を生成する制御手段と、を備えることを要件とする。