

【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 6 部門第 1 区分  
 【発行日】平成 24 年 9 月 13 日 (2012.9.13)

【公表番号】特表 2011-530063 (P2011-530063A)  
 【公表日】平成 23 年 12 月 15 日 (2011.12.15)  
 【年通号数】公開・登録公報 2011-050  
 【出願番号】特願 2011-520603 (P2011-520603)  
 【国際特許分類】

G 0 1 N 11/14 (2006.01)

【 F I 】

G 0 1 N 11/14 Z

【手続補正書】

【提出日】平成 24 年 7 月 24 日 (2012.7.24)

【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】

サンプルの特性を測定するためのレオメータであって、  
 前記サンプルと接触するための接触面を有する可動部と、  
 前記サンプルと接触するための接触面を有する固定部と、  
 前記可動部と前記固定部との間において、相対的な垂直運動を提供するための垂直アクチュエータと、

前記可動部と前記固定部との間において、相対的な回転運動を提供するための回転アクチュエータと、

前記垂直アクチュエータに提供された継続的な制御信号の使用を介して前記可動部及び前記固定部によって前記サンプルに及ぼされる力を制御するために機能するコントローラと、

を備え、

前記コントローラは、前記垂直アクチュエータを制御するために、及びコンプライアンス制御ロジックに基き該レオメータにおけるコンプライアンス誤差を補正するために機能する

ことを特徴とする、レオメータ。

【請求項 2】

請求項 1 に記載のレオメータであって、

前記コントローラは、サンプルに及ぼされる力を検出するための歪みゲージにおけるコンプライアンス誤差を補正するために機能することを特徴とする、レオメータ。

【請求項 3】

請求項 1 又は 2 に記載のレオメータであって、

前記コントローラは、前記サンプルの少なくとも 1 つの特性に生じる変化に対して、適応制御ロジックに基き制御を適応させるために機能する、

ことを特徴とする、レオメータ。

【請求項 4】

請求項 3 に記載のレオメータであって、

前記コントローラは、前記サンプルの係数に基づいて制御を適応させるために機能することを特徴とする、レオメータ。

## 【請求項 5】

請求項 1 から 4 のいずれか 1 項に記載のレオメータであって、  
前記コントローラは、カスタマイズ可能な位置速度プロファイルを含むプログラマブルアンチwindアップロジックに基づき、前記可動部と前記固定部との間における最大相對速度を制限するために機能する、  
ことを特徴とする、レオメータ。

## 【請求項 6】

請求項 5 に記載のレオメータであって、  
前記コントローラは、線形プロファイルを生成するために機能することを特徴とする、  
レオメータ。

## 【請求項 7】

請求項 5 または 6 に記載のレオメータであって、  
前記コントローラは、指数関数プロファイルを生成するために機能することを特徴とする、  
レオメータ。

## 【請求項 8】

請求項 5 から 7 のいずれか 1 項に記載のレオメータであって、  
前記コントローラは、サブプロファイルをより大きなプロファイルへ統合するために機能することを特徴とする、  
レオメータ。

## 【請求項 9】

請求項 1 から 8 のいずれか 1 項に記載のレオメータであって、  
前記コントローラは、慣性補償ロジックに基き、前記可動部の速度が変動する間の慣性効果に対する力の値を補正するために機能する、  
ことを特徴とする、レオメータ。