

【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23年5月19日(2011.5.19)

【公開番号】特開2010-4713(P2010-4713A)

【公開日】平成22年1月7日(2010.1.7)

【年通号数】公開・登録公報2010-001

【出願番号】特願2008-163534(P2008-163534)

【国際特許分類】

H 0 2 P 29/00 (2006.01)

B 4 1 J 19/18 (2006.01)

H 0 2 P 3/06 (2006.01)

【F I】

H 0 2 P 5/00 U

B 4 1 J 19/18 F

H 0 2 P 3/06 F

【手続補正書】

【提出日】平成23年4月1日(2011.4.1)

【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】

往復移動するキャリッジを駆動するためのモータを制御するモータ制御装置であって、
前記モータの回転数に相関する回転数相関値を検出する回転数相関値検出部と、
前記キャリッジと前記キャリッジの移動経路の端に配置された端部部材との接触を検出する接触検出部と、

前記回転数相関値に基づき、前記モータに駆動電圧を供給して、前記モータの制御を実行する制御実行部と、を備え、

前記制御実行部は、前記接触の検出後の所定の期間において、前記回転数相関値に基づく前記モータの制御を実行しない、モータ制御装置。

【請求項 2】

請求項 1 に記載のモータ制御装置であって、

前記制御実行部は、前記所定の期間において、前記モータに駆動電圧を供給しない、モータ制御装置。

【請求項 3】

請求項 2 に記載のモータ制御装置であって、

前記所定の期間は、前記接触が検出されたときから予め設定された時間が経過するまでの期間である、モータ制御装置。

【請求項 4】

請求項 2 に記載のモータ制御装置であって、さらに、

前記回転数相関値に基づき前記モータの回転数がゼロであるか否かを判定する判定部を備え、

前記所定の期間は、前記接触が検出されたときから前記モータの回転数がゼロであると判定されるまでの期間である、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であって、さらに、

前記移動経路上における前記キャリッジの位置を検出する位置検出部を備え、

前記所定の期間は、前記接触が検出されたときから、前記キャリッジが前記移動経路上の前記弾性部材の位置を含む所定の範囲の外に移動したことが検出されるまでの期間であり、

前記制御実行部は、前記所定の期間において、前記モータの回転数が予め設定された値であるものと想定して、前記モータの制御を実行する、モータ制御装置。

【請求項 6】

請求項 1 に記載のモータ制御装置であって、

前記移動経路上における前記キャリッジの位置を検出する位置検出部を備え、

前記所定の期間は、前記接触が検出されたときから、前記キャリッジが前記移動経路上の前記弾性部材の位置を含む所定の範囲の外に移動したことが検出されるまでの期間であり、

前記制御実行部は、前記所定の期間において、前記回転数相関値とは独立して予め設定された駆動電圧を供給して、前記モータの制御を実行する、モータ制御装置。