

【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22年10月21日 (2010.10.21)

【公開番号】特開2008-109845(P2008-109845A)

【公開日】平成20年5月8日 (2008.5.8)

【年通号数】公開・登録公報2008-018

【出願番号】特願2007-238824(P2007-238824)

【国際特許分類】

H 0 2 P 7/06 (2006.01)

H 0 2 P 7/29 (2006.01)

H 0 2 P 1/18 (2006.01)

H 0 4 N 1/04 (2006.01)

【F I】

H 0 2 P 5/06 L

H 0 2 P 5/17 Z

H 0 2 P 1/18

H 0 4 N 1/04 1 0 5

【手続補正書】

【提出日】平成22年9月7日 (2010.9.7)

【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】

搬送対象物の動き出しを開始させることができる初期電力をモータに印加して前記モータの回転を開始させる制御部と、

前記モータの回転に応じて出力される信号に基づいて前記搬送対象物の位置を求める位置演算部であって、目標位置に前記搬送対象物を移動させるように前記モータが制御された後の前記搬送対象物の位置を求める位置演算部と、

前記目標位置と求めた前記搬送対象物の位置との差に応じて、次回に前記搬送対象物の移動を開始させるときにおいて使用する前記初期電力を補正する補正部と、
を備えるモータ制御装置。

【請求項 2】

前記初期電力は、印加してもなお前記搬送対象物を動き出させることができない電力である待機電力に、前記搬送対象物の動き出しを開始させるための起動電力を加算した電力であり、

前記補正部は、求められた前記搬送対象物の位置が前記目標位置を超えているとき、前記次回に前記搬送対象物の移動を開始させるときにおいて使用される前記待機電力を減ずることで前記初期電力の補正を行う、請求項 1 に記載のモータ制御装置。

【請求項 3】

前記補正部は、前記求められた前記搬送対象物の位置が前記目標位置を超えている量に応じて前記待機電力を減じさせる量を変化させる、請求項 2 に記載のモータ制御装置。

【請求項 4】

前記待機電力は、補正前の待機電力に相当する規定のホールド値に対して、所定の倍率を乗算することにより決定されると共に、この倍率は分数形式で表現可能であり、

前記補正部は、前記分数形式の分子を減じることにより、前記待機電力を減じさせる、

請求項 3 記載のモータ制御装置。

【請求項 5】

さらに、目標位置に搬送対象物を移動させるようにモータが制御されるときにおいて、前記搬送対象物を前記目標位置に移動させるまでの前記モータの駆動時間を計測する時間計測部を備え、

前記補正部は、さらに、前記搬送対象物を前記目標位置に移動させるときの目標駆動時間と求めた前記駆動時間との差に応じて、次回に前記搬送対象物の移動を開始させるときにおいて使用する前記初期電力を補正する、請求項 1 ～ 4 のいずれかに記載のモータ制御装置。

【請求項 6】

前記位置演算部は、前記出力される信号の立ち上がりの変化と立ち下がりの変化に基づいて前記モータの搬送対象物の位置を求める、請求項 1 ～ 5 のいずれか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】発明の名称

【補正方法】変更

【補正の内容】

【発明の名称】モータ制御装置