【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20年5月1日(2008.5.1)

【公開番号】特開2007-318986(P2007-318986A)
【公開日】平成19年12月6日(2007.12.6)
【年通号数】公開・登録公報2007-047
【出願番号】特願2007-92447(P2007-92447)
【国際特許分類】
Ｈ０２Ｐ　6/18　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｈ０２Ｐ　6/02　３７１Ｓ

【手続補正書】
【提出日】平成20年3月14日(2008.3.14)
【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】請求項２
【補正方法】変更
【補正の内容】
【請求項２】
Ｍ相の駆動信号によって駆動されるＭ相のブラシレスモータと、
前記Ｍ相のブラシレスモータを駆動するためのＭ相の駆動信号を生成するブラスレスモータ駆動信号発生手段と、前記Ｍ相のブラシレスモータの駆動出力が減速機構を介して伝達される出力軸の位置を検出するための位置検出手段と、
前記Ｍ相のブラシレスモータの回転速度を検出するための回転速度検出手段と、
入力された制御情報と、前記位置検出手段で検出された位置情報及び前記回転速度検出手段で検出された回転速度情報に基づいて、前記ブラシレスモータ駆動信号発生手段で生成されるＭ相の駆動信号を制御するためのＰＷＭ制御信号を発生するＰＷＭ制御信号発生手段とを備えていることを特徴とするサーボ装置。
【手続補正２】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００３１
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００３１】
ブラシレスモータ７のステータコイルＬａ、Ｌｂ、Ｌｃの端子電圧は、ロータの回転時に誘起される逆起電圧の影響を受けて変化するから、この端子電圧を回転速度信号（回転速度情報）として、先に示したＤＣモータ駆動用の集積回路（ＤＣＭ・ＩＣ）１に入力すると、この集積回路から出力されるＰＷＭ制御信号は速度制御された信号となり、このＰＷＭ制御信号に基づいてＢＬＭ・ＩＣ３から出力されている３相のタイミングパルス信号（Ｕ、Ｖ、Ｗ）のパルス幅を制御、すなわち、タイミングパルス信号をパルス幅変調するパルス幅制御部４に入力して、パルス幅変調された駆動パルス信号を形成すると、この駆動パルス信号によって駆動部６を駆動することによりブラシレスモータ７の回転速度を制御することができる。