

(19) 日本国特許庁(JP)

## (12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

特許第6601322号  
(P6601322)

(45) 発行日 令和1年11月6日(2019.11.6)

(24) 登録日 令和1年10月18日(2019.10.18)

(51) Int.Cl.

F 1

F 16 H 61/32 (2006.01)  
B 60 T 1/06 (2006.01)  
H 02 P 23/00 (2016.01)F 16 H 61/32  
B 60 T 1/06  
H 02 P 23/00

G

請求項の数 2 (全 19 頁)

(21) 出願番号 特願2016-125342 (P2016-125342)  
 (22) 出願日 平成28年6月24日 (2016.6.24)  
 (65) 公開番号 特開2017-227307 (P2017-227307A)  
 (43) 公開日 平成29年12月28日 (2017.12.28)  
 審査請求日 平成30年8月23日 (2018.8.23)

(73) 特許権者 000004260  
 株式会社デンソー  
 愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地  
 (74) 代理人 100093779  
 弁理士 服部 雅紀  
 (72) 発明者 神尾 茂  
 愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地 株式会社デンソー内

審査官 高橋 裕介

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】シフトレンジ切替装置

## (57) 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

モータ(10)と、  
 前記モータの駆動力が伝達される出力軸(15)と、  
 シフトレンジに応じた谷部(211～214)が形成され、前記出力軸と一体に回転する谷部形成部材(21)と、  
 付勢部材(25)により前記谷部に嵌まり込む方向に付勢されており、目標シフトレンジに応じた前記谷部である目標谷部に嵌まり合う係合部材(26)と、  
 前記モータの駆動を制御するモータ制御部(50)と、  
 を備え、

前記モータの回転軸であるモータ軸(105)と前記出力軸との間には、遊びが形成されており、

前記モータ制御部は、前記係合部材が前記目標谷部の中心より駆動方向における手前側に位置制御幅の半分ずれた位置となるように、モータ目標位置を決定し、制御誤差範囲内であって最も駆動方向側に進んだ位置にて前記モータが停止した場合、前記係合部材が前記目標谷部の中心にて停止するように前記モータの駆動を制御するシフトレンジ切替装置。

## 【請求項 2】

前記遊びは、前記モータの駆動制御に係る制御誤差に応じた前記係合部材の位置制御幅より大きい請求項1に記載のシフトレンジ切替装置。

**【発明の詳細な説明】****【技術分野】****【0001】**

本発明は、シフトレンジ切替装置に関する。

**【背景技術】****【0002】**

従来、運転者からのシフトレンジ切り替え要求に応じてモータを制御することでシフトレンジを切り替えるシフトレンジ切替装置が知られている。例えば特許文献1では、シフトレンジ切替機構の駆動源として、スイッチトリラクタンスマータを用いている。以下、スイッチトリラクタンスマータを「SRモータ」という。

10

**【先行技術文献】****【特許文献】****【0003】**

【特許文献1】特許第4385768号

**【発明の概要】****【発明が解決しようとする課題】****【0004】**

特許文献1では、ディントンバネの先端に設けられた係合部がディントンレバーの目標レンジの谷部に嵌まり込むことで、ディントンレバーを目標レンジの回転角で保持している。特許文献1のように、シフトレンジ切替機構の駆動源として、永久磁石を用いないSRモータを用いた場合、コギングトルクが発生しないので、モータへの通電をオフにすれば、ディントンバネの付勢力により、係合部は谷部の中心にて停止する。

20

一方、SRモータに替えて、例えばDCモータのようにコギングトルクが生じるモータを用いる場合、モータへの通電をオフにしても、コギングトルクの影響により、係合部が谷部の中心からずれた箇所で停止する虞がある。

本発明は、上述の課題に鑑みてなされたものであり、その目的は、シフトレンジを適切に切り替え可能であるシフトレンジ切替装置を提供することにある。

**【課題を解決するための手段】****【0005】**

本発明のシフトレンジ切替装置は、モータ(10)と、出力軸(15)と、谷部形成部材(21)と、係合部材(26)と、モータ制御部(50)と、を備える。

30

出力軸には、モータの駆動力が伝達される。モータの回転軸であるモータ軸(105)と出力軸との間には、遊びが形成されている。

谷部形成部材は、シフトレンジに応じた谷部(211～214)が形成され、出力軸と一体に回転する。

係合部材は、付勢部材の付勢力により谷部に嵌まり込む方向に付勢されており、目標シフトレンジに応じた谷部である目標谷部に嵌まり合う。

モータ制御装置は、モータの駆動を制御する。

**【0006】**

モータ制御部は、係合部材が目標谷部の中心より駆動方向における手前側に位置制御幅の半分ずれた位置となるように、モータ目標位置を決定し、制御誤差範囲内であって最も駆動方向側に進んだ位置にてモータが停止した場合、係合部材が目標谷部の中心にて停止するようにモータの駆動を制御する。

40

これにより、モータとして、例えばDCモータ等のコギングトルクが生じるものを使った場合であっても、付勢部材の付勢力により、係合部材を目標谷部の中心に嵌め込むことができる。したがって、シフトレンジを適切に切り替え可能である。

**【図面の簡単な説明】****【0007】**

【図1】本発明の第1実施形態によるシフトバイワイヤシステムを示す斜視図である。

【図2】本発明の第1実施形態によるシフトバイワイヤシステムを示す概略構成図である

50

。

【図3】本発明の第1実施形態によるモータおよびモータドライバを示す回路図である。

【図4】本発明の第1実施形態によるE C Uを示すブロック図である。

【図5】本発明の第1実施形態によるディテントプレートを示す平面図である。

【図6】参考例によるディテントローラの挙動を説明する説明図である。

【図7】本発明の第1実施形態によるディテントローラの挙動を説明する説明図である。

【図8】本発明の第1実施形態による目標カウント設定処理を説明するフローチャートである。

【図9】本発明の第2実施形態によるディテントローラの挙動を説明する説明図である。

【図10】本発明の第2実施形態によるモータ制御処理を説明するフローチャートである

10

。

【図11】本発明の第2実施形態による目標カウント設定処理を説明するフローチャートである。

【図12】本発明の第2実施形態によるモータ制御処理を説明するタイムチャートである

。

【発明を実施するための形態】

【0008】

以下、本発明によるシフトレンジ切替装置を図面に基づいて説明する。以下、複数の実施形態において、実質的に同一の構成には同一の符号を付して説明を省略する。

(第1実施形態)

20

本発明の第1実施形態を図1～図8に基づいて説明する。

図1および図2に示すように、シフトレンジ切替装置としてのシフトバイワイヤシステム1は、モータ10、シフトレンジ切替機構20、パーキングロック機構30、および、シフトレンジ制御装置40等を備える。

【0009】

モータ10は、図示しない車両に搭載されるバッテリ45(図3参照。)から電力が供給されることで回転し、シフトレンジ切替機構20の駆動源として機能する。モータ10は、フィードバック制御により電流の大きさを変更可能であって、かつ、相ごとに指令を変更可能なものが用いられる。本実施形態のモータ10は、永久磁石式のDCブラシレスモータである。図3に示すように、モータ10は、2組の巻線組11、12を有する。第1巻線組11は、U1コイル111、V1コイル112、および、W1コイル113を有する。第2巻線組12は、U2コイル121、V2コイル122、および、W2コイル123を有する。

30

【0010】

図2に示すように、エンコーダ13は、モータ10の図示しないロータの回転位置を検出する。エンコーダ13は、例えば磁気式のロータリーエンコーダであって、ロータと一緒に回転する磁石と、磁気検出用のホールIC等により構成される。エンコーダ13は、ロータの回転に同期して、所定角度ごとにA相およびB相のパルス信号を出力する。

減速機14は、モータ10の回転軸であるモータ軸105(図7等参照)と出力軸15との間に設けられ、モータ10の回転を減速して出力軸15に出力する。これにより、モータ10の回転がシフトレンジ切替機構20に伝達される。出力軸15には、出力軸15の角度を検出する出力軸センサ16が設けられる。出力軸センサ16は、例えばポテンシヨメータである。

40

【0011】

図1に示すように、シフトレンジ切替機構20は、谷部形成部材としてのディテントプレート21、および、付勢部材としてのディテントスプリング25等を有し、減速機14から出力された回転駆動力を、マニュアルバルブ28、および、パーキングロック機構30へ伝達する。

ディテントプレート21には、出力軸15と平行に突出するピン24が設けられる。ピン24は、マニュアルバルブ28と接続される。ディテントプレート21がモータ10に

50

よって駆動されることで、マニュアルバルブ 28 は軸方向に往復移動する。すなわち、シフトレンジ切替機構 20 は、モータ 10 の回転運動を直線運動に変換してマニュアルバルブ 28 に伝達する。マニュアルバルブ 28 は、バルブボディ 29 に設けられる。マニュアルバルブ 28 が軸方向に往復移動することで、図示しない油圧クラッチへの油圧供給路が切り替えられ、油圧クラッチの係合状態が切り替わることでシフトレンジが変更される。

#### 【0012】

ディテントプレート 21 のディテントスプリング 25 側には、マニュアルバルブ 28 を各レンジに対応する位置に保持するための 4 つの谷部 211 ~ 214 が設けられる（図 5 参照）。

ディテントスプリング 25 は、弾性変形可能な板状部材であり、係合部材としてのディテントローラ 26 が先端に設けられる。ディテントローラ 26 は、谷部 211 ~ 214 のいずれかに嵌まり込む。

ディテントスプリング 25 は、ディテントローラ 26 をディテントプレート 21 の回動中心側に付勢する。ディテントプレート 21 に所定以上の回転力が加わると、ディテントスプリング 25 が弾性変形し、ディテントローラ 26 が谷部 211 ~ 214 を移動する。ディテントローラ 26 が谷部 211 ~ 214 のいずれかに嵌まり込むことで、ディテントプレート 21 の揺動が規制され、マニュアルバルブ 28 の軸方向位置、および、パーキングロック機構 30 の状態が決定され、自動变速機 5 のシフトレンジが固定される。

#### 【0013】

ディテントプレート 21 の詳細を図 5 に示す。図 5 に示すように、谷部 211 ~ 214 は、一方の側から、P、R、N、D の各レンジに対応している。また、谷部 211 と谷部 212 との間には、山部 215 が形成され、谷部 212 と谷部 213 との間には、山部 216 が形成され、谷部 213 と谷部 214 との間には、山部 217 が形成されている。

#### 【0014】

また、P レンジに対応する谷部 211 の山部 215 と反対側には、壁部 218 が形成されている。また、D レンジに対応する谷部 214 の山部 216 と反対側には、壁部 219 が形成されている。壁部 218、219 は、互いに概ね平行であって、高さが山部 215 ~ 217 より高く形成されている。これにより、ディテントローラ 26 が谷部 211 にある状態にてディテントプレート 21 が逆方向に回転したとしても、ディテントローラ 26 の移動が規制され、ディテントローラ 26 が壁部 218 を乗り越えるのを防ぐことができる。また、ディテントローラ 26 が谷部 214 にある状態にてディテントプレート 21 が正方向に回転したとしても、ディテントローラ 26 の移動が規制され、ディテントローラ 26 が壁部 219 を乗り越えるのを防ぐことができる。

#### 【0015】

図 1 に戻り、パーキングロック機構 30 は、パーキングロッド 31、円錐体 32、パーキングロックポール 33、軸部 34、および、パーキングギア 35 を有する。

パーキングロッド 31 は、略 L 字形状に形成され、一端 311 側がディテントプレート 21 に固定される。パーキングロッド 31 の他端 312 側には、円錐体 32 が設けられる。円錐体 32 は、他端 312 側にいくほど縮径するように形成される。ディテントプレート 21 が逆回転方向に揺動すると、円錐体 32 が矢印 P の方向に移動する。

#### 【0016】

パーキングロックポール 33 は、円錐体 32 の円錐面と当接し、軸部 34 を中心に揺動可能に設けられる、パーキングロックポール 33 のパーキングギア 35 側には、パーキングギア 35 と噛み合い可能な凸部 331 が設けられる。ディテントプレート 21 が逆回転方向に回転し、円錐体 32 が矢印 P 方向に移動すると、パーキングロックポール 33 が押し上げられ、凸部 331 とパーキングギア 35 とが噛み合う。一方、ディテントプレート 21 が正回転方向に回転し、円錐体 32 が矢印 not P 方向に移動すると、凸部 331 とパーキングギア 35 との噛み合いが解除される。

#### 【0017】

パーキングギア 35 は、図示しない車軸に設けられ、パーキングロックポール 33 の凸

10

20

30

40

50

部 331 と噛み合い可能に設けられる。パーキングギア 35 と凸部 331 とが噛み合うと、車軸の回転が規制される。シフトレンジが P 以外のレンジである n o t P レンジのとき、パーキングギア 35 はパーキングロックポール 33 によりロックされず、車軸の回転は、パーキングロック機構 30 により妨げられない。また、シフトレンジが P レンジのとき、パーキングギア 35 はパーキングロックポール 33 によってロックされ、車軸の回転が規制される。

【 0018 】

図 2 および図 3 に示すように、シフトレンジ制御装置 40 は、モータドライバ 41、42、および、モータ制御部としての ECU 50 等を有する。

モータドライバ 41 は、第 1 巻線組 11 の通電を切り替える 3 相インバータであって、スイッチング素子 411～416 がブリッジ接続される。対になる U 相のスイッチング素子 411、414 の接続点には、U1コイル 111 の一端が接続される。対になる V 相のスイッチング素子 412、415 の接続点には、V1コイル 112 の一端が接続される。対になる W 相のスイッチング素子 413、416 の接続点には、W1コイル 113 の一端が接続される。コイル 111～113 の他端は、結線部 115 で結線される。

【 0019 】

モータドライバ 42 は、第 2 巻線組 12 の通電を切り替える 3 相インバータであって、スイッチング素子 421～426 がブリッジ接続される。対になる U 相のスイッチング素子 421、424 の接続点には、U2コイル 121 の一端が接続される。対になる V 相のスイッチング素子 422、425 の接続点には、V2コイル 122 の一端が接続される。対になる W 相のスイッチング素子 423、426 の接続点には、W2コイル 123 の一端が接続される。コイル 121～123 の他端は、結線部 125 で結線される。

本実施形態のスイッチング素子 411～416、421～426 は、MOSFET であるが、IGBT 等の他の素子を用いてもよい。

【 0020 】

モータドライバ 41 とバッテリ 45 との間には、モータリレー 46 が設けられる。モータドライバ 42 とバッテリ 45 との間には、モータリレー 47 が設けられる。モータリレー 46、47 は、イグニッションスイッチ等である始動スイッチがオンされているときにオンされ、モータ 10 側へ電力が供給される。また、モータリレー 46、47 は、始動スイッチがオフされているときにオフされ、モータ 10 側への電力の供給が遮断される。

【 0021 】

ECU 50 は、スイッチング素子 411～416、421～426 のオンオフ作動を制御することで、モータ 10 の駆動を制御する。また、ECU 50 は、車速、アクセル開度、および、ドライバ要求シフトレンジ等に基づき、変速用油圧制御ソレノイド 6 の駆動を制御する。変速用油圧制御ソレノイド 6 を制御することで、変速段が制御される。変速用油圧制御ソレノイド 6 は、変速段数等に応じた本数が設けられる。本実施形態では、1 つの ECU 50 がモータ 10 およびソレノイド 6 の駆動を制御するが、モータ 10 を制御するモータ制御用のモータ ECU と、ソレノイド制御用の AT-ECU とを分けてもよい。以下、モータ 10 の駆動制御を中心に説明する。

【 0022 】

図 4 に示すように、ECU 50 は、角度演算部 51、目標シフト設定部 52、目標カウント設定部 53、フィードバック制御部 54、固定相通電制御部 61、切替制御部 65、および、信号生成部 66 等を備え、マイコン等を主体として構成される。ECU 50 における各処理は、ROM 等の実体的なメモリ装置に予め記憶されたプログラムを CPU で実行することによるソフトウェア処理であってもよいし、専用の電子回路によるハードウェア処理であってもよい。

【 0023 】

角度演算部 51 は、エンコーダ 13 から出力される A 相および B 相のパルスに基づき、エンコーダ 13 のカウント値である実カウント値 Cen を演算する。実カウント値 Cen は、モータ 10 の実際の機械角および電気角に応じた値である。本実施形態では、実カウ

10

20

30

40

50

ント値  $C_{en}$  を「実角度」とする。

【0024】

上述の通り、モータ軸 105 と出力軸 15 との間には、減速機 14 が設けられる。そのため、始動スイッチがオフされているときに減速機 14 のギアの遊びの範囲内にてモータ軸 105 が回転すると、始動スイッチオフ時とオン時とで、モータ軸 105 と出力軸 15 との相対位置がずれる虞がある。そのため、角度演算部 51 では、始動スイッチがオンされたとき、モータ 10 を両方向に回転させて、モータ軸 105 が噛み合っているギアの両側の壁に当接させる壁当て制御により、エンコーダ 13 のカウント値と出力軸 15 の位置とを対応させる初期学習を行い、補正值  $C_x$  を演算する。以下、実カウント値  $C_{en}$  は、補正值  $C_x$  での補正後の値とする。

10

【0025】

目標シフト設定部 52 は、いずれも図示しないブレーキセンサから出力されるブレーキ信号、車速センサから出力される車速信号、および、運転者により操作されるシフトレバーの位置に応じたシフト信号を取得し、目標シフトレンジを設定する。

目標カウント設定部 53 は、目標シフトレンジに応じたモータ 10 の目標カウント値  $T_{Cen}$  を設定する。目標カウント値  $T_{Cen}$  の設定の詳細については後述する。

【0026】

フィードバック制御部 54 は、位相進みフィルタ 55、減算器 56、および、制御器 57 を有し、位置フィードバック制御を行う。

位相進みフィルタ 55 は、実カウント値  $C_{en}$  の位相を進ませる位相進み補償を行い、位相進み値  $C_{en\_p1}$  を演算する。位相進みフィルタ処理を行った位相進み値  $C_{en\_p1}$  についても、「実角度」の概念に含まれるものとする。

20

減算器 56 は、目標カウント値  $T_{Cen}$  と位相進み値  $C_{en\_p1}$  との偏差  $C_{en}$  を演算する。

【0027】

制御器 57 は、目標カウント値  $T_{Cen}$  と実カウント値位相進み値  $C_{en\_p1}$  とを一致させるべく、偏差  $C_{en}$  が 0 となるように、PI 制御等により、デューティを演算する。位置フィードバック制御では、PWM 制御等によりデューティを変更することで、コイル 111 ~ 113、121 ~ 123 に流れる電流およびトルクの大きさを変更可能である。

30

【0028】

本実施形態では、120° 通電による矩形波制御により、モータ 10 の駆動を制御する。120° 通電による矩形波制御では、第 1 相の高電位側のスイッチング素子と、第 2 相の低電位側のスイッチング素子をオンする。また、第 1 相および第 2 相の組み合わせを電気角 60° ごとに入れ替えていくことで、通電相が切り替わる。これにより、巻線組 11、12 に回転磁界が発生し、モータ 10 が回転する。本実施形態では、出力軸 15 を正回転方向に回転させるときのモータ 10 の回転方向を正方向とする。

【0029】

固定相通電制御部 61 は、固定相通電制御を行う。固定相通電制御は、モータ 10 の回転を停止させるための制御であって、電気角に応じた固定相を選択し、選択された固定相の所定方向に電流が流れるように、スイッチング素子 411 ~ 416、421 ~ 426 を制御する。これにより、励磁相が固定される。励磁相が固定されると、モータ 10 は、励磁相に応じた所定の電気角にて停止する。固定相通電制御部 61 は、現在のロータ位置から最も近い電気角でモータ 10 を停止させるように、実カウント値  $C_{en}$  に基づいて固定相および通電方向を選択する。

40

【0030】

固定相通電制御は、実カウント値  $C_{en}$  と目標カウント値  $T_{Cen}$  との差は角度判定閾値  $EN_{th}$  以下となったときに行われる制御である。したがって、固定相通電制御が行われているとき、実カウント値  $C_{en}$  と目標カウント値  $T_{Cen}$  とが概ね一致しているとみなせる。そのため、現在のロータ位置から最も近い停止可能な電気角で停止させることで

50

、目標カウント値  $T_{Cen}$  と略一致する箇所でモータ 10 を停止させることができる。厳密にいえば、目標カウント値  $T_{Cen}$  に対応する電気角と、固定相通電制御にてモータ 10 を停止させる電気角とでは、最大でモータ分解能分のずれが生じるが、減速機 14 の減速比が大きければ、出力軸 15 の停止位置のずれは小さいため、差し支えない。

#### 【0031】

切替制御部 65 は、モータ 10 の制御状態を切り替える。特に、本実施形態では、切替制御部 65 は、目標カウント値  $T_{Cen}$  と実カウント値  $C_{en}$  に基づき、位置フィードバック制御とするか、固定相通電制御とするかを切り替える。

切替制御部 65 は、目標シフトレンジが変化した場合、モータ 10 の制御状態を位置フィードバック制御とする。切替制御部 65 は、目標カウント値  $T_{Cen}$  と実カウント値  $C_{en}$  との差の絶対値が角度判定閾値  $ENTh$  以下となった場合、固定相通電制御に切り替える。切替制御部 65 は、固定相通電制御に切り替わってから、通電継続時間  $Ta$  が経過するまでの期間は、固定相通電制御を継続し、通電継続時間  $Ta$  経過後、通電オフ制御とする。通電オフ制御では、スイッチング素子 411～416、421～426 を全てオフにする。本実施形態では、目標カウント値  $T_{Cen}$  と実カウント値  $C_{en}$  との差の絶対値が、「目標角度と実角度との差分値」に対応する。

#### 【0032】

信号生成部 66 は、切替制御部 65 にて選択された制御状態に応じ、スイッチング素子 411～416、421～426 のオンオフを切り替える駆動信号を生成し、モータドライバ 41、42 に出力する。これにより、モータ 10 の駆動が制御される。

#### 【0033】

目標カウント値の設定について、図 6 および図 7 に基づいて説明する。

図 6 および図 7 の (a)～(c) は、モータ 10 の回転軸であるモータ軸 105、出力軸 15、ディテントプレート 21、および、ディテントローラ 26 の関係を概念的に示す模式図であって、モータ 10 の回転方向を紙面左右方向として説明する。また上述の通り、実際にはモータ 10 の回転により、出力軸 15 およびディテントプレート 21 が回転することで、ディテントローラ 26 が移動するが、ここでは、説明を簡略化するため、モータ 10 の駆動により、ディテントローラ 26 が移動するものとして説明する。

#### 【0034】

図 6 および図 7 に示すように、モータ軸 105 と出力軸 15 との間には、減速機 14 が設けられており、モータ軸 105 と出力軸 15 との間のギアバックラッシュや、モータ軸 105 と出力軸 15 との間を連結するスプライン嵌合等を含む「遊び」が存在している。本実施形態では、モータ軸 105 と出力軸 15 との間の遊びの合計は、ディテントローラ 26 の位置制御幅  $Ds$  より大きい。例えばディテントローラ 26 を目標位置から  $\pm 2^\circ$  となるようにモータ 10 を制御する場合、位置制御幅  $Ds$  は  $4^\circ$  であり、モータ軸 105 と出力軸 15 との間の遊びの合計は  $4^\circ$  より大きく形成される。以下、モータ軸 105 と出力軸 15 との遊びの合計を、単に「遊び  $Dg$ 」とする。図 6 および図 7 では、減速機 14 のギアバックラッシュを遊び  $Dg$  として記載している。

図 6 および図 7 では、出力軸 15 と減速機 14 とが一体となっており、モータ軸 105 が減速機 14 の遊びの範囲で移動可能であるものとして記載しているが、モータ軸 105 と減速機 14 とが一体となっており、減速機 14 と出力軸 15 との間に遊びが存在しているように構成しても差し支えない。

後述の図 9 も同様である。

#### 【0035】

図 6 および図 7 では、シフトレンジを N レンジから R レンジに切り替えるべく、矢印 Y 1 に示すように、ディテントローラ 26 を谷部 213 から谷部 212 へ移動させる場合を例として説明する。すなわちこの例では、谷部 212 が目標谷部である。また、モータ 10 は紙面左方向に移動（回転）するものとする。

モータ 10 は、ECU 50 により、モータ目標位置で停止するように制御される。モータ 10 の停止位置は、各種誤差等の影響により、モータ停止位置から制御誤差の範囲内で

10

20

30

40

50

ズレが生じる。図6および図7では、(a)はモータ10がモータ目標位置にて停止した場合、(b)はモータ10がモータ目標位置より駆動方向における手前側にて停止した場合、(c)はモータ10がモータ目標位置を超えて停止した場合の例である。

#### 【0036】

図6(a)に示すように、モータ10と出力軸15とが一体に回転している状態にて、ディントローラ26が目標位置となるときのモータ10の回転位置を「モータ目標位置」とする。また、モータ目標位置を含む制御誤差の範囲内にてモータ10が停止するよう10に制御することで、ディントローラ26が目標位置を含む位置制御幅Dsの範囲内となるように制御される。本実施形態では、モータ目標位置をエンコーダカウント値に換算した値が、目標カウント値TCenである。

#### 【0037】

図6は、目標谷部の中心をディントローラ26の目標位置としてモータ10を駆動する場合の例である。図6(a)に示すように、モータ10がモータ目標位置で停止した場合、ディントローラ26は、目標谷部の中心で停止する。

また、図6(b)に示すように、モータ10がモータ目標位置より駆動方向手前側にて停止した場合、ディントローラ26は、目標位置よりも手前側に位置する。ここで、遊びDgが位置制御幅Dsより大きいので、矢印Y2で示すように、ディントスプリング25の付勢力により、出力軸15およびディントプレート21が遊びDgの範囲内にて回転し、ディントローラ26は谷部212の中心に移動して停止する。このとき、モータ軸105と減速機14とは、離間する。なお、図6(b)では、モータ停止時のディントローラ26等を二点鎖線で示し、ディントスプリング25の付勢力による移動後のディントローラ26等を実線で示した。図7(a)、(b)も同様である。

#### 【0038】

図6(c)は、モータ10がモータ目標位置を超えた位置で停止した場合を示している。本実施形態では、モータ10はDCブラシレスモータであるので、コギングトルクが発生する。このとき、コギングトルクがディントスプリング25の付勢力より大きいと、ディントローラ26は目標谷部の中心に落ちず、目標谷部の中心からずれた位置で停止する虞がある。ディントローラ26が目標谷部の中心からずれた位置で停止すると、マニュアルバルブ28の位置がずれることで変速用油圧制御に係る油路の切り替えが適切に行われない虞がある。

#### 【0039】

そこで本実施形態では、図7に示すように、目標谷部の中心よりも駆動方向手前側(すなわち紙面右側)をディントローラ26の目標位置とし、ディントローラ26が当該目標位置となるように、モータ10のモータ目標位置を設定している。すなわち、ディントローラ26の目標位置は、目標谷部の中心から、駆動方向手前側にシフトされている。目標谷部からのシフト量は、位置制御幅Dsに応じて決定される。本実施形態では、シフト量は、位置制御幅Dsの半分(すなわちDs/2)とする。

#### 【0040】

本実施形態では、遊びDgは位置制御幅Dsより大きく形成されている。そのため、図7(a)、(b)に示すように、ディントローラ26が目標谷部の中心よりも駆動方向手前側であって制御誤差の範囲内にてモータ10が停止した場合、図6(b)にて説明した場合と同様、矢印Y3、Y4に示すように、モータ10は停止したまま、ディントスプリング25の付勢力にて、出力軸15およびディントプレート21が遊びDgの範囲内で回転し、ディントローラ26が谷部212の中心に落ちる。

#### 【0041】

また、本実施形態では、ディントローラ26の目標位置の目標谷部の中心からのシフト量をDs/2としているので、図7(c)に示すように、制御誤差範囲内であって、最も駆動方向側に進んだ位置にてモータ10が停止した場合、ディントローラ26は、目標谷部の中心にて停止する。

したがって、ディントローラ26を目標谷部の中心よりも駆動方向の手前側となるよ

10

20

30

40

50

うにモータ10を制御することで、モータ10が制御誤差範囲内のいずれの箇所にて停止した場合であっても、ディテントローラ26を目標谷部の中心に嵌め込むことができる。

#### 【0042】

本実施形態の目標カウント設定処理を図8に示すフローチャートに基づいて説明する。この処理は、目標カウント設定部53にて実行される処理である。以下、ステップS101の「ステップ」を省略し、単に記号「S」と記す。他のステップも同様である。

#### 【0043】

S101では、目標カウント設定部53は、目標シフトレンジに応じた基本目標カウント値TCen\_aを設定する。基本目標カウント値TCen\_aは、ディテントプレート21の形状等に応じ、目標シフトレンジがPレンジであればp、Rレンジであればr、Nレンジであればn、Dレンジであればdといった具合に、マップ等に記憶されているものとする。p、r、n、dは、式(1)～(4)で表される。なお、式中の1は、壁部218と谷部211の中心のなす角度であり、2～4は隣接する谷部の中心間のなす角度である(図5参照)。

$$\begin{aligned} p &= 1 \cdots (1) \\ r &= 1 + 2 \cdots (2) \\ n &= 1 + 2 + 3 \cdots (3) \\ d &= 1 + 2 + 3 + 4 \cdots (4) \end{aligned}$$

#### 【0044】

ここでは、p、r、n、dを、ディテントプレート21における角度として説明しているが、S101にて設定される基本目標カウント値TCen\_aは、減速機14のギア比、および、エンコーダ13のカウント幅に応じてエンコーダカウント値に換算された値とする。

#### 【0045】

S102では、目標カウント設定部53は、壁当て制御により学習された補正值Cxにより基準位置補正処理を行い、補正目標カウント値TCen\_bを演算する。補正目標カウント値TCen\_bは、式(5)で表される。なお、壁当て制御による学習を行わずにモータ10を制御する場合、本ステップでの処理は省略可能である。

$$TCen_b = TCen_a + Cx \cdots (5)$$

#### 【0046】

S103では、目標カウント設定部53は、ディテントローラ26の目標位置を目標谷部の中心からずらすための目標位置シフト処理を行い、目標カウント値TCenを演算する。目標カウント値TCenは、式(6-1)または式(6-2)で演算される。シフト値Cyは、位置制御幅Dsに応じて設定される所定値である。本実施形態のシフト値Cyは、位置制御幅Dsの半分、すなわち(Ds/2)を、エンコーダカウント値に換算した値である。

$$TCen = TCen_b + Cy \cdots (6-1)$$

$$TCen = TCen_b - Cy \cdots (6-2)$$

#### 【0047】

式(6-1)は、モータ10を正方向に駆動する場合、すなわちディテントローラ26をD方向に移動させる場合の式である。また、式(6-2)は、モータ10を逆方向に駆動する場合、すなわちディテントローラ26をP方向に移動させる場合の式である。

すなわち本実施形態では、モータ10の回転方向が正方向である場合、シフト値Cyを減算し、負方向である場合、シフト値Cyを加算することで、駆動方向における手前側にてモータ10を停止させるように制御している。

#### 【0048】

これにより、ディテントローラ26が目標谷部の中心よりも駆動方向における手前側となるようにモータ10を制御することで、モータ10がモータ目標位置を含む制御誤差範囲内のいずれの位置で停止した場合においても、ディテントローラ26を目標谷部の中心に嵌め込むことができる。

10

20

30

40

50

## 【0049】

以上説明したように、シフトバイワイヤシステム1は、モータ10と、出力軸15と、ディテントプレート21と、ディテントローラ26と、ECU50と、を備える。

出力軸15には、モータ10の駆動力が伝達される。モータ10の回転軸であるモータ軸105と出力軸15との間に遊びDgが形成されている。

ディテントプレート21は、シフトレンジに応じた谷部211～214が形成され、出力軸15と一緒に回転する。

ディテントローラ26は、ディテントスプリング25の付勢力により谷部211～214に嵌まり込む方向に付勢されており、目標シフトレンジに応じた谷部211～214である目標谷部に嵌まり合う。

10

## 【0050】

ECU50は、モータ10の駆動を制御する。

ECU50は、ディテントローラ26が目標谷部の中心より駆動方向における手前側に所定量ずれた位置となるように、モータ目標位置を決定する。本実施形態では、ディテントローラ26の位置制御幅Dsの1/2が「所定量」である。

## 【0051】

本実施形態では、ディテントローラ26が目標谷部の中心位置よりも駆動方向における手前側となるようにモータ10を制御している。これにより、モータ10として例えばDCモータ等のコギングトルクが生じるもの用いた場合であっても、モータ10が停止した後、ディテントスプリング25の付勢力により、ディテントローラ26を目標谷部の中心に嵌め込むことができる。したがって、シフトレンジを適切に切り替え可能であるので、変速用の油圧制御を正常に実施することができる。

20

## 【0052】

モータ軸105と出力軸15との間の遊びDgは、モータ10の駆動制御に係る制御誤差に応じたディテントローラ26の位置制御幅Dsより大きい。これにより、モータ10が停止した状態にて、遊びDgの範囲内で出力軸15側を動かすことができるので、ディテントローラ26を目標谷部の中心に確実に嵌め込むことができる。

## 【0053】

## (第2実施形態)

本発明の第2実施形態を図9～図12に基づいて説明する。

30

本実施形態では、モータ制御処理が上記実施形態と異なっているので、この点を中心について説明する。なお、本実施形態は参考形態とする。

図6(c)にて説明したように、ディテントローラ26が目標谷部の中心を超えた位置にてモータ10が停止した場合、コギングトルクの影響により、ディテントローラ26が目標谷部の中心に落ちず、目標谷部の中心からずれた位置で停止する虞がある。

## 【0054】

そこで本実施形態では、図9に示すように、まず、ディテントローラ26の目標位置を目標谷部の中心とし、ディテントローラ26が目標谷部の中心となるようにモータ目標位置を設定してモータ10を駆動する。なお、ここで設定されるディテントローラ26の目標位置は目標谷部の中心からずれても差し支えない。そして、モータ10がモータ目標位置を含む制御誤差範囲内にて停止した後、矢印Y5で示すように、停止前とは反対方向にモータ10を駆動することで、ディテントスプリング25の付勢力にてディテントローラ26を谷部212の中心に移動させる。以下、モータ10の停止後、停止前と反対方向にモータ10を駆動する制御を「反転制御」とする。

40

## 【0055】

本実施形態のモータ制御処理を図10に示す。この処理は、ECU50にて所定の周期で実行される。モータ制御処理の説明に先立ち、制御モードを定義する。本実施形態では、モード0を通電オフ制御、モード1を位置フィードバック制御、モード2を固定相通電制御、モード3を反転制御とする。

50

最初の S 2 0 1 では、目標カウント設定部 5 3 は、目標カウント値  $T_{Cen}$  を設定する目標カウント設定処理である。

【 0 0 5 6 】

図 1 1 は、目標カウント設定処理を示すサブフローである。

S 2 5 1 では、目標カウント設定部 5 3 は、制御モードがモード 3 か否かを判断する。制御モードがモード 3 か否かを判断する。制御モードがモード 3 であると判断された場合 ( S 2 5 1 : Y E S ) 、 S 2 5 4 へ移行する。制御モードがモード 3 以外であると判断された場合 ( S 2 5 1 : N O ) 、 S 2 5 2 へ移行する。

S 2 5 2 および S 2 5 3 の処理は、図 8 中の S 1 0 1 および S 1 0 2 の処理と同様である。S 1 0 2 と同様、壁当て制御による学習を行わない場合、S 2 5 3 は省略可能である。

【 0 0 5 7 】

制御モードがモード 3 である場合 ( S 2 5 1 : Y E S ) 、すなわちモータ 1 0 を反転制御している場合に移行する S 2 5 4 では、目標カウント設定部 5 3 は、反転徐変処理を行い、目標カウント値  $T_{Cen}$  を演算する。目標カウント値  $T_{Cen}$  は、式 ( 7 - 1 ) または式 ( 7 - 2 ) で演算される。本実施形態では、反転処理量  $C_r$  は、モータ分解能に応じた値に設定される。また、式中の  $T_{Cen_{(n-1)}}$  は、目標カウント値  $T_{Cen}$  の前回値である。

$$T_{Cen} = T_{Cen_{(n-1)}} + C_r \quad \dots (7-1)$$

$$T_{Cen} = T_{Cen_{(n-1)}} - C_r \quad \dots (7-2)$$

【 0 0 5 8 】

式 ( 7 - 1 ) は、位置フィードバック制御にて、モータ 1 0 を正方向に駆動していた場合、すなわちディテントローラ 2 6 を D 方向に移動させていた場合の式である。また、式 ( 7 - 2 ) は、位置フィードバック制御にて、モータ 1 0 を逆方向に駆動していた場合、すなわちディテントローラ 2 6 を P 方向に移動させていた場合の式である。

【 0 0 5 9 】

図 1 0 に戻り、目標カウント設定処理後に移行する S 2 0 2 では、E C U 5 0 は、目標シフトレンジが変化したか否かを判断する。目標シフトレンジが変化していないと判断された場合 ( S 2 0 2 : N O ) 、 S 2 0 4 へ移行する。目標シフトレンジが変化したと判断された場合 ( S 2 0 2 : Y E S ) 、 S 2 0 3 へ移行する。

S 2 0 3 では、E C U 5 0 は、モータ 1 0 への通電フラグをオンにする。通電フラグのオンオフ処理は、切替制御部 6 5 にて行ってもよいし、切替制御部 6 5 とは別途に行ってもよい。

【 0 0 6 0 】

S 2 0 4 では、切替制御部 6 5 は、通電フラグがオンされているか否かを判断する。通電フラグがオンされていると判断された場合 ( S 2 0 4 : Y E S ) 、 S 2 0 6 へ移行する。通電フラグがオフであると判断された場合 ( S 2 0 4 : N O ) 、 S 2 0 5 へ移行する。

S 2 0 5 では、切替制御部 6 5 は、後述するタイマ値  $T_c$  をリセットし、 S 2 1 7 へ移行する。

【 0 0 6 1 】

通電フラグがオンされていると判断された場合 ( S 2 0 4 : Y E S ) に移行する S 2 0 6 では、切替制御部 6 5 は、目標カウント値  $T_{Cen}$  と実カウント値  $Cen$  との差の絶対値が角度判定閾値  $EN_{th}$  より大きいか否かを判断する。本実施形態では、目標カウント値  $T_{Cen}$  と実カウント値  $Cen$  との差の絶対値が「目標角度と実角度との差分値」に対応する。角度判定閾値  $EN_{th}$  は、0 に近い所定値 ( 例えば機械角で 0 . 5 ° に応じたカウント数 ) に設定される。目標カウント値  $T_{Cen}$  と実カウント値  $Cen$  との差の絶対値が角度判定閾値  $EN_{th}$  以下であると判断された場合 ( S 2 0 6 : N O ) 、 S 2 0 9 へ移行する。目標カウント値  $T_{Cen}$  と実カウント値  $Cen$  との差の絶対値が角度判定閾値  $EN_{th}$  より大きいと判断された場合 ( S 2 0 6 : Y E S ) 、 S 2 0 7 へ移行する。

【 0 0 6 2 】

10

20

30

40

50

S 2 0 7 では、切替制御部 6 5 は、制御モードをモード 1 とする。

S 2 0 8 では、E C U 5 0 は、位置フィードバック制御により、モータ 1 0 の駆動を制御する。

#### 【 0 0 6 3 】

目標カウント値  $T_{Cen}$  と実カウント値  $C_{en}$  との差の絶対値が角度判定閾値  $E_{Nth}$  以下であると判断された場合 (S 2 0 6 : N O) に移行する S 2 0 9 では、切替制御部 6 5 は、現在の制御モードがモード 3 であるか否かを判断する。現在の制御モードがモード 3 であると判断された場合 (S 2 0 9 : Y E S) 、すなわち反転制御中である場合、S 2 1 4 へ移行する。現在の制御モードがモード 3 以外であると判断された場合 (S 2 0 9 : N O) 、S 2 1 0 へ移行する。

10

#### 【 0 0 6 4 】

S 2 1 0 では、切替制御部 6 5 は、固定相通電制御の継続時間を計時するタイマのカウント値であるタイマ値  $T_c$  をインクリメントする。

S 2 1 1 では、切替制御部 6 5 は、タイマ値  $T_c$  が継続時間判定閾値  $T_{th}$  より小さいか否かを判断する。継続時間判定閾値  $T_{th}$  は、固定相通電制御を継続する通電継続時間  $T_a$  ( 例えば 1 0 0 m s ) に応じて設定される値である。タイマ値  $T_c$  が継続時間判定閾値  $T_{th}$  以上であると判断された場合 (S 2 1 1 : N O) 、S 2 1 4 へ移行する。タイマ値  $T_c$  が継続時間判定閾値  $T_{th}$  未満であると判断された場合 (S 2 1 1 : Y E S) 、S 2 1 2 へ移行する。

S 2 1 2 では、切替制御部 6 5 は、制御モードをモード 2 にする。

20

S 2 1 3 では、E C U 5 0 は、固定相通電制御により、モータ 1 0 の駆動を制御する。

#### 【 0 0 6 5 】

制御モードがモード 3 であると判断された場合 (S 2 0 9 : Y E S) 、または、タイマ値  $T_c$  が継続時間判定閾値  $T_{th}$  以上であると判断された場合 (S 2 1 1 : N O) に移行する S 2 1 4 では、切替制御部 6 5 は、制御モードをモード 3 にする。

S 2 1 5 では、E C U 5 0 は、反転制御により、固定相通電制御によりモータ 1 0 を停止させる前とは駆動方向が反対方向となるように、モータ 1 0 を駆動する。本実施形態では、フィードバック制御により、モータ 1 0 を反転駆動する。

#### 【 0 0 6 6 】

S 2 1 6 では、切替制御部 6 5 は、出力軸 1 5 が停止したか否かを判断する。本実施形態では、出力軸センサ 1 6 の検出値に基づき、検出値が変化していないとみなせる状態が所定のディレイ時間  $T_d$  ( 例えば 5 0 m s ) に亘って継続した場合、出力軸 1 5 が停止したと判定する。出力軸 1 5 が停止していないと判断された場合 (S 2 1 6 : N O) 、反転制御を継続する。出力軸 1 5 が停止したと判断された場合 (S 2 1 6 : Y E S) 、S 2 1 7 へ移行する。

30

#### 【 0 0 6 7 】

S 2 1 6 で肯定判断された場合、または、S 2 0 5 に続いて移行する S 2 1 7 では、切替制御部 6 5 は、制御モードをモード 0 とする。

S 2 1 8 では、E C U 5 0 は、全てのスイッチング素子 4 1 1 ~ 4 1 6 、 4 2 1 ~ 4 2 6 をオフにする通電オフ制御とする。また、切替制御部 6 5 は、通電フラグをオフにする。通電フラグがオフされている場合は、オフ状態を継続する。

40

なお、補足として、第 1 実施形態でのモータ制御処理は、目標カウント設定処理として図 8 の処理が行われ、S 2 0 9 および S 2 1 4 ~ S 2 1 6 の処理を省略したものとなる。

#### 【 0 0 6 8 】

本実施形態のモータ制御処理を、図 1 2 に示すタイムチャートに基づいて説明する。ここでは、モータ 1 0 を正回転方向に駆動するものとし、P レンジから R レンジに切り替える例について説明する。図 1 2 では、共通時間軸を横軸とし、( a ) が目標シフトレンジ、( b ) が通電フラグ、( c ) がモータ 1 0 の角度、( d ) が出力軸角度、( e ) がモータ 1 0 の制御状態、( f ) が制御モードを示す。図 1 2 ( c ) では、モータ 1 0 の角度は、エンコーダ 1 3 のカウント値で表す。

50

## 【0069】

図12に示すように、時刻x1以前において、目標シフトレンジが同一レンジ（図12の例ではPレンジ）で維持されている場合、制御モードはモード0であり、モータ10の制御状態を通電オフ制御とする。

時刻x1にて、目標シフトレンジが切り替わると、通電フラグがオフからオンに切り替わる。切替制御部65は、制御モードをモード1とし、モータ10の制御状態を、通電オフ制御から位置フィードバック制御に切り替える。また、図12(c)に示すように、目標シフトレンジに応じた目標カウント値TCenが設定される。ECU50が位置フィードバック制御によりモータ10を制御することで、実カウント値Cenは、目標カウント値TCenに近づく。本実施形態では、位相進みフィルタ処理を行った位相進み値Cen-p1をフィードバックすることで、応答性をより高めている。また、図12(d)に示すように、モータ10が回転すると、これに伴って出力軸15が回転する。

## 【0070】

時刻x2にて、目標カウント値TCenと実カウント値Cenとの差が角度判定閾値ENTh以下になると、制御モードをモード2とし、モータ10の制御状態を固定相通電制御に切り替える。固定相通電することで、モータ10を速やかに停止させることができる。このとき、出力軸15も停止する。

固定相通電制御の開始から通電継続時間Taが経過する時刻x3までの期間は、固定相通電制御が継続される。このとき、制御誤差の範囲内であって、目標カウント値TCenを超えた位置でモータ10が停止しているとすると、モータ10、出力軸15およびディントローラ26は、図9に二点鎖線で示した状態となる。

## 【0071】

通電継続時間Taが経過した時刻x3にて、切替制御部65は、制御モードをモード3とし、モータ10の制御状態を固定相通電制御から反転制御に切り替える。本実施形態では、モータ10の分解能分ずつ目標カウント値TCenをずらしていくことで、位置フィードバック制御時とは反対方向に、モータ10を徐々に回転させる。すなわち本実施形態では、反転制御において、モータ10を反転徐変駆動している。なお、図12(b)中にて、時刻x3から時刻x5の期間については、モータ10を徐々に回転させており、目標カウント値TCenと実カウント値Cenとが略一致しているものとして記載した。

## 【0072】

本実施形態では、通電継続時間Taが経過した後に、モータ10を反転徐変駆動するので、図9に矢印Y5で示すように、ディントローラ26は、モータ10の回転に伴って、ディントスプリング25の付勢力により目標谷部の中心に向かって移動する。また、図9に実線で示すように、ディントローラ26は、目標谷部の中心に到達すると、目標谷部の中心にて停止する。ディントローラ26が目標谷部の中心にて停止すると、矢印Y6で示すように、モータ10は遊びDgの範囲内で回転し、出力軸15およびディントプレート21は回転しない。

## 【0073】

そこで本実施形態では、出力軸センサ16の検出値に基づいて出力軸15の回転状態を判定し、出力軸15の回転が停止した場合、ディントローラ26が目標谷部の中心に落ちたとみなす。本実施形態では、出力軸センサの検出値が一定となった時刻x4から所定のディレイ時間Tdが経過した時刻x5にて、出力軸15が停止したとみなし、制御モードをモード0とし、モータ10の制御状態を通電オフ制御に切り替える。

## 【0074】

なお、本実施形態では、遊びDgが位置制御幅Dsより大きくなるように形成されているので、ディントローラ26が目標谷部の中心よりも手前側で停止している状態から、モータ10を反転駆動させた場合であっても、モータ10は遊びDgの範囲内で回転するのでディントローラ26の駆動を阻害せず、ディントローラ26は、ディントスプリング25の付勢力により目標谷部の中心に落ちる。

したがって、本実施形態では、固定相通電制御にてモータ10を停止した後、反転制御

10

20

30

40

50

にてモータ10を反対方向に駆動することで、ディントローラ26を目標谷部の中心に確実に嵌め込むことができる。

【0075】

本実施形態では、ECU50は、モータ10がモータ目標位置を含む制御誤差の範囲内にて停止した後、モータ10が停止する前の回転方向とは反対方向にモータ10を駆動する反転制御を行う。

【0076】

本実施形態では、ディントローラ26が目標谷部の中心位置となるようにモータ10を制御して停止させた後、モータ10を反対方向に駆動する反転制御を行っている。これにより、モータ10として、例えばDCモータ等のコギングトルクが生じるものを用いた場合であっても、ディントスプリング25の付勢力により、ディントローラ26を目標谷部の中心に嵌め込むことができる。したがって、シフトレンジを適切に切り替え可能であるので、変速用の油圧制御を正常に実施することができる。

【0077】

シフトバイワイヤシステム1は、出力軸15の回転を検出する出力軸センサ16を備える。

ECU50は、出力軸センサ16の検出値に基づいて出力軸15が停止したと判定された場合、反転制御を終了する。これにより、ディントローラ26が目標谷部の中心で停止した後に、反転制御を適切に終了させることができる。

また、上記実施形態と同様の効果を奏する。

【0078】

(他の実施形態)

上記実施形態では、モータは、永久磁石式の3相ブラシレスモータである。他の実施形態では、モータは、永久磁石式の3相ブラシレスモータに限らず、どのようなモータを用いてもよい。また、上記実施形態では、モータに2組の巻線組が設けられる。他の実施形態では、モータの巻線組は、1組でもよいし3組以上であってもよい。

【0079】

上記実施形態では、位置フィードバック制御において、120°通電による矩形波制御を行う。他の実施形態では、位置フィードバック制御において、180°通電による矩形波制御としてもよい。また矩形波制御に限らず、三角波比較方式や瞬時ベクトル選択方式によるPWM制御としてもよい。

【0080】

上記実施形態では、モータ制御状態として、位置フィードバック制御と固定相通電制御とを切り替える。他の実施形態では、モータ制御部は、位置フィードバック制御および固定相通電制御の少なくとも一方を異なる制御状態としてもよい。また、上記実施形態では、位置フィードバック制御と固定相通電制御とを切り替える。他の実施形態では、モータの制御状態を切り替えず、例えば位置フィードバック制御等、1つの制御状態にてモータの駆動を制御するようにしてもよい。

モータの制御方法は、用いるモータの種類に応じ、適宜変更可能である

【0081】

第2実施形態では、反転制御において、モータ目標位置をモータ分解能に応じた反転処理量ずつずらし、フィードバック制御によりモータを反転駆動する。他の実施形態では、例えば壁当て学習等により、遊びの範囲が学習されている場合、モータ停止前のモータ目標位置から、所定量(例えば、遊び量の1/2の分)、駆動方向手前側にずらした値をモータ目標位置としてフィードバック制御することで、モータを反転駆動してもよい。これにより、制御を簡素化することができる。

また、他の実施形態では、固定相通電制御により、例えば通電相をUV VW WUといった具合に切り替えていくことで、モータを反転駆動してもよい。

また、モータを反転駆動させる制御方法は、どのような方法を用いてもよい。

【0082】

10

20

30

40

50

上記実施形態では、モータの回転角を検出する回転角センサとして、エンコーダを用いる。他の実施形態では、回転角センサは、エンコーダに限らず、レゾルバ等、どのようなものを用いてもよい。上記実施形態では、エンコーダのカウント値を位相進みフィルタ処理を行い、位置フィードバック制御に用いる。他の実施形態では、モータの回転角そのものの、または、モータの回転角に換算可能なエンコーダカウント値以外の値を用いて位置フィードバック制御を行ってもよい。固定相通電制御における固定相の選択についても同様である。また他の実施形態では、位相進みフィルタ処理を省略してもよい。

また、上記実施形態では、エンコーダカウント値を補正するための壁当て制御を行っている。他の実施形態では、壁当て制御を省略してもよい。

また、出力軸センサは、ポテンショメータ以外のものを用いてもよいし、出力軸センサを省略してもよい。 10

#### 【0083】

上記実施形態では、ディテントプレートには4つの凹部が設けられる。他の実施形態では、凹部の数は4つに限らず、いくつであってもよい。例えば、ディテントプレートの凹部を2つとし、Pレンジとnot Pレンジとを切り替えるものとしてもよい。また、シフトレンジ切替機構やパーキングロック機構等は、上記実施形態と異なっていてもよい。また、上記実施形態では、シフトレンジ切替装置は、シフトバイワイヤシステムである。他の実施形態のシフトレンジ切替装置は、バイワイヤシステム以外のものであってもよい、

#### 【0084】

上記実施形態では、モータ軸と出力軸との間に減速機が設けられる。他の実施形態では、モータ軸と出力軸との間の減速機を省略してもよいし、減速機以外の機構を設けてもよい。すなわち、上記実施形態では、モータ軸と出力軸との間の「遊び」が減速機のギアとモータ軸との間に存在するものを中心に説明したが、「遊び」とはモータ軸と出力軸との間に存在する遊びやガタ等の合計と捉えることができる。 20

以上、本発明は、上記実施形態になんら限定されるものではなく、発明の趣旨を逸脱しない範囲において種々の形態で実施可能である。

#### 【符号の説明】

#### 【0085】

1・・・シフトバイワイヤシステム（シフトレンジ切替装置）

10・・・モータ

30

105・・・モータ軸

15・・・出力軸

16・・・出力軸センサ

21・・・ディテントプレート（谷部形成部材）

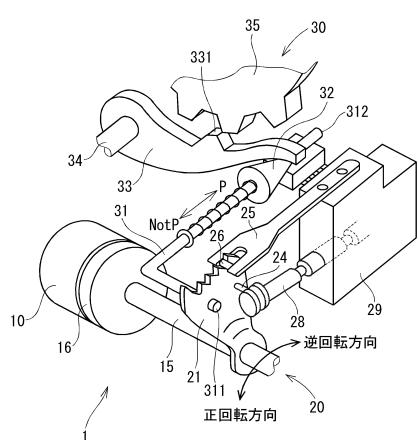
211～214・・・谷部

25・・・ディテントスプリング（付勢部材）

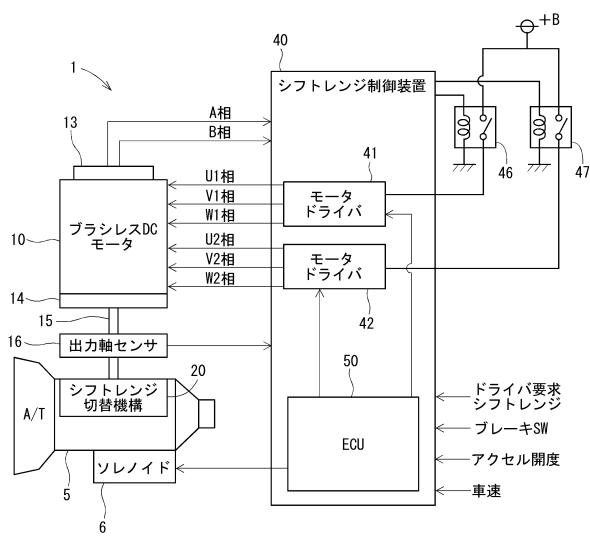
26・・・ディントローラ（係合部材）

50・・・ECU（モータ制御部）

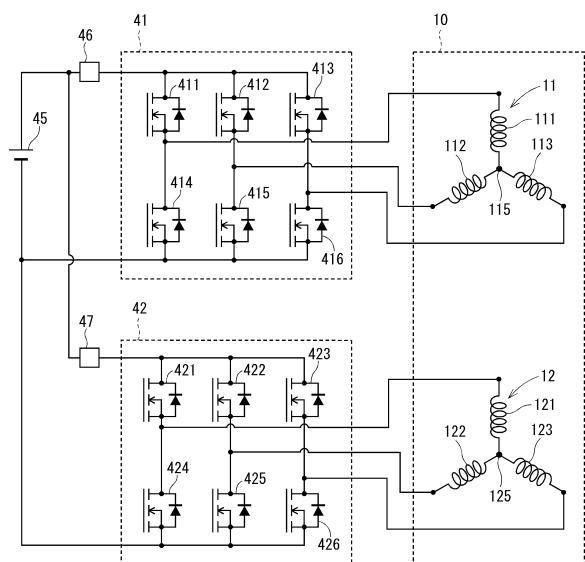
【 図 1 】



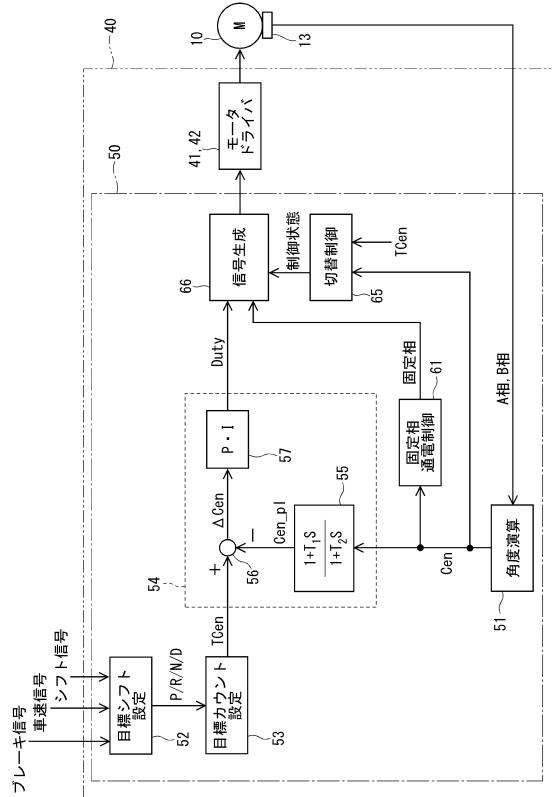
【 図 2 】



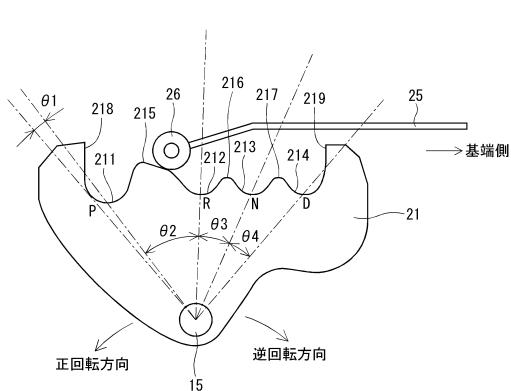
【 四 3 】



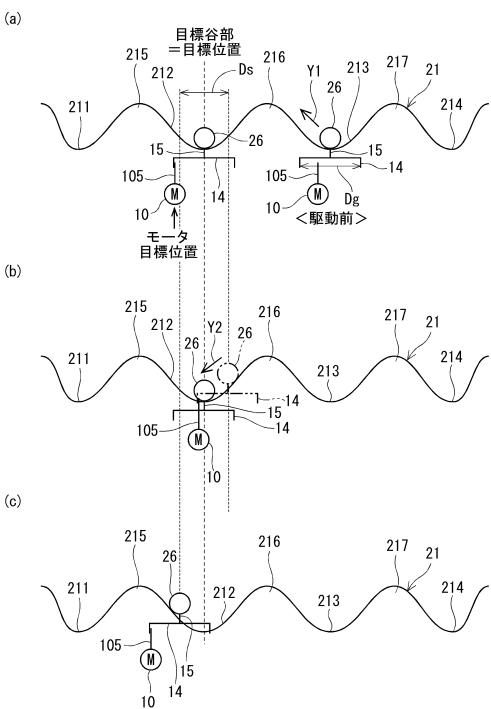
【 四 4 】



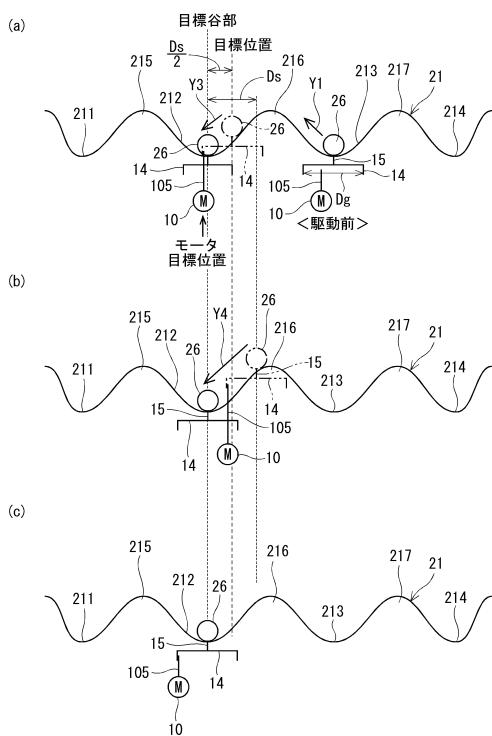
【図5】



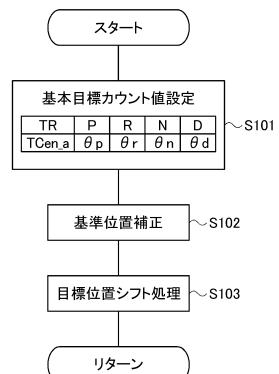
【図6】



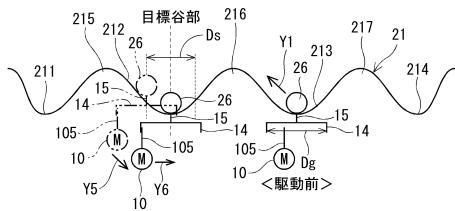
【図7】



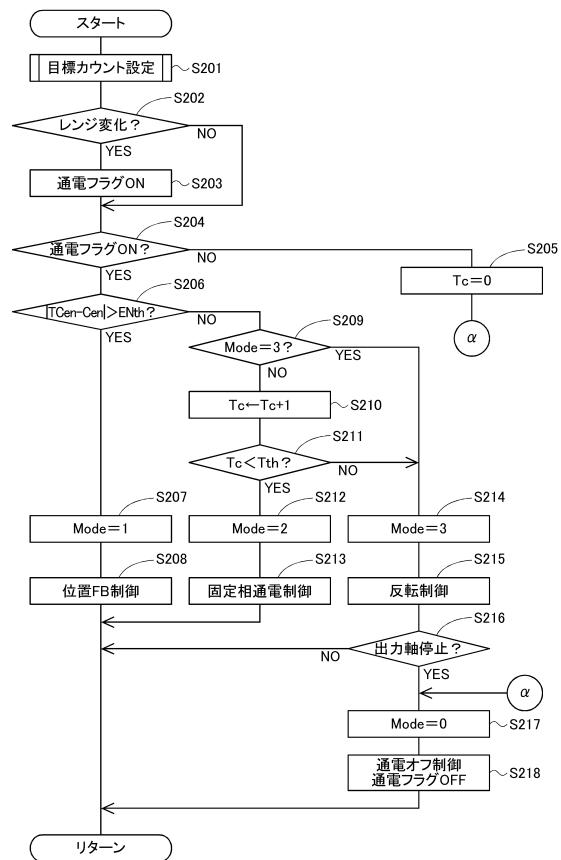
【図8】



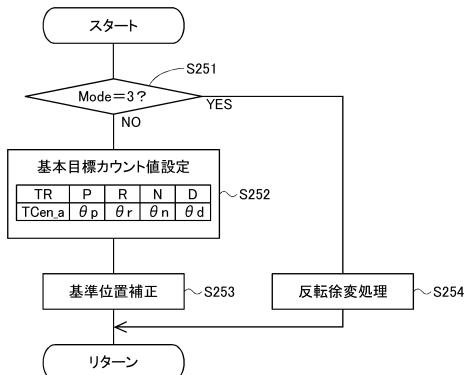
【図9】



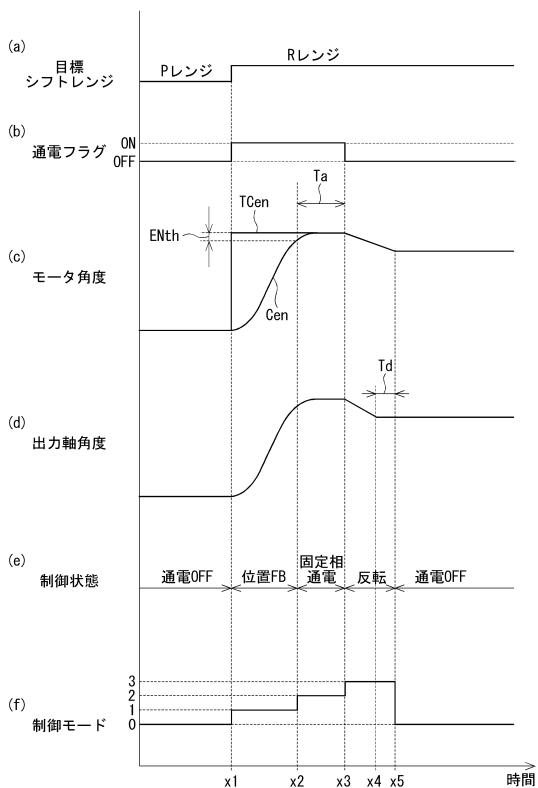
【図10】



【図11】



### 【図12】



---

フロントページの続き

(56)参考文献 特開2015-81665(JP,A)  
特開2009-95101(JP,A)  
特開2006-136035(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

F16H 61/32  
B60T 1/06  
H02P 23/00