【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３区分
【発行日】平成22年7月22日(2010.7.22)

【公開番号】特開2007-188322(P2007-188322A)
【公開日】平成19年7月26日(2007.7.26)
【年通号数】公開・登録公報2007-028
【出願番号】特願2006-6309(P2006-6309)
【国際特許分類】
Ｇ０５Ｂ　11/36　　(2006.01)
Ｇ０５Ｄ　 3/12　　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｇ０５Ｂ　11/36　　Ｄ
Ｇ０５Ｄ　 3/12　　３０５Ｖ

【手続補正書】
【提出日】平成22年6月8日(2010.6.8)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】０００４
【補正方法】変更
【補正の内容】
【０００４】
このような背景から、発明者等は、既に特許文献１において高速高精度なトラッキングを実現する為の微動アクチュエータを提案しているが、更に、この微動アクチュエータを高速高精度に位置決め制御する為の制御系の改良が要請されている。制御系としてＰＩＤ制御装置が適用されるが、ＰＩＤ制御装置は、比例要素（Ｐ）、微分要素（Ｄ）及び積分要素（Ｉ）の３つの要素を組み合わせて構成され、一般的には、これら３つの要素のゲインが仕様として与えられるサーボ帯域を実現するように試行錯誤して決定される。このように制御要素を決定するには、サーボ帯域を制限する機構の共振特性を打ち消すように、ＰＩＤ制御装置に反共振特性を与えて広帯域化を実現している。また、位置決めにおけるオーバーシュート量を抑制するようにゲインを決定している。サーボ帯域を制限する機構の共振特性を打ち消すように、ＰＩＤ制御装置に反共振特性を与える為にノッチフィルタを利用する制御系があるが、高速での応答実現の妨げになる場合がある。
【特許文献１】特開２００５－２６１１６７