

【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28年11月24日 (2016.11.24)

【公開番号】特開2015-84632(P2015-84632A)

【公開日】平成27年4月30日 (2015.4.30)

【年通号数】公開・登録公報2015-029

【出願番号】特願2014-142288(P2014-142288)

【国際特許分類】

H 0 2 P 6/16 (2016.01)

【F I】

H 0 2 P 6/02 3 5 1 N

【手続補正書】

【提出日】平成28年10月4日 (2016.10.4)

【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 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 3】

前記タイミング調整手段は、前記電流検出手段が、電流検出可能な最小デューティを最小幅とし、最大デューティ（100%）より前記最小幅を減じたものを最大幅とし、前記最大幅未満で且つ前記最小幅を超えるデューティを中間幅とすると、2相PWM信号の出力パターンを、第1～第3相のデューティの以下の組み合わせでパターン（0～11）に分別し、

- （1）第1相が中間幅で、第2又は第3相が最大幅以上の場合
- （2，3）第2又は第3相の何れか一方が中間幅で、他方が最大幅以上の場合
- （4，6）第1相と、第2又は第3相とが何れも最大幅以上の場合
- （5）第2相と、第3相とが何れも最大幅以上の場合
- （7）第1相が0以上で、第2又は第3相の何れかが最小幅未満の場合
- （8，9）第2又は第3相の何れかが0以上で、他方が最小幅未満の場合
- （10，11）第1相が最小幅未満で、第2又は第3相の何れかが0以上の場合
- （0）：（1）～（11）以外の場合

また、第1～第3相のデューティにおける以下の大小関係により、セクタ（0～5）に分別すると、

- （0）第1相が最大で且つ第2相＞第3相
- （1）第1相が最大で且つ第2相＜第3相
- （2）第2相が最大で且つ第1相＞第3相
- （3）第2相が最大で且つ第1相＜第3相
- （4）第3相が最大で且つ第1相＞第2相
- （5）第3相が最大で且つ第1相＜第2相

前記パターン（0～11）と、前記セクタ（0～5）との組み合わせに応じて、前記他方の相についての電流検出を、予め定めた固定タイミングとするか、前記固定タイミングより変化させたタイミングとするかを決定することを特徴とする請求項2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】0037

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 3 7 】

パターン（１）で且つセクタ（２）の場合は（Ｓ７４：ＹＥＳ）、 A / D 変換タイミングをアップカウント期間でtime、すなわちステップＳ５３で決定された（PWM__MAX - ）に設定する。また、ダウンカウント期間は に設定する（Ｓ７５）。