

【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30年3月29日 (2018.3.29)

【公開番号】特開2017-142706(P2017-142706A)

【公開日】平成29年8月17日 (2017.8.17)

【年通号数】公開・登録公報2017-031

【出願番号】特願2016-24406(P2016-24406)

【国際特許分類】

G 0 6 F 11/30 (2006.01)

B 6 0 R 16/02 (2006.01)

B 6 2 D 5/04 (2006.01)

B 6 2 D 6/00 (2006.01)

B 6 2 D 119/00 (2006.01)

【F I】

G 0 6 F 11/30 3 1 0 A

G 0 6 F 11/30 3 0 5 C

B 6 0 R 16/02 6 6 0 Q

B 6 0 R 16/02 6 5 0 J

B 6 2 D 5/04

B 6 2 D 6/00

B 6 2 D 119:00

【手続補正書】

【提出日】平成30年2月19日 (2018.2.19)

【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】

自己診断処理を実行する自己診断回路 (41) を有し、前記自己診断処理の実行中には他の処理が禁止される制御部 (40) と、

前記制御部の異常を監視する異常監視回路 (23)、および、前記異常監視回路にて前記制御部の異常が確定された場合、前記制御部をリセットするリセット回路 (24) を有する監視部 (20) と、

を備え、

前記異常監視回路は、前記自己診断処理の終了を判定可能であって、前記自己診断処理の実行中は前記制御部の異常監視を無効化し、前記自己診断処理が終了したと判定された場合、前記制御部の異常監視を開始し、

前記制御部は、前記自己診断処理が終了した後、クロック信号を所定の間隔で前記監視部に出し、

前記異常監視回路は、判定時間内に所定回数の前記クロック信号を検出した場合、前記自己診断処理が終了したと判定する異常監視装置。

【請求項 2】

前記異常監視回路は、前記自己診断処理の開始から、前記自己診断処理に要する時間より長い経過判定時間が経過した場合、前記制御部の異常監視を開始する請求項 1 に記載の異常監視装置。

【請求項 3】

前記制御部は、モータ（８０）の駆動を制御するものであって、

前記異常監視回路は、前記制御部の異常が確定された場合、前記モータの駆動に係る駆動回路（２５）を停止する請求項１ または２ に記載の異常監視装置。

【請求項４】

請求項３ に記載の異常監視装置と、

前記モータと、

を備え、

前記モータは、運転者による操舵部材（９１）の操舵を補助する補助トルクを出力する電動パワーステアリング装置。

【手続補正２】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】０００６

【補正方法】変更

【補正の内容】

【０００６】

異常監視回路は、自己診断処理の終了を判定可能であって、自己診断処理の実施中は制御部の異常監視を無効化し、自己診断処理が終了したと判定された場合、制御部の異常監視を開始する。制御部は、自己診断処理が終了した後、クロック信号を所定の間隔で監視部に出力する。異常監視回路は、判定時間内に所定回数のクロック信号を検出した場合、自己診断処理が終了したと判定する。

これにより、制御部が自己診断処理中であるために、他の処理が実行されていない状態を、制御部の異常であると誤判定するのを避けることができる。