

【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 25 年 8 月 29 日 (2013.8.29)

【公表番号】特表 2011-505785 (P2011-505785A)  
 【公表日】平成 23 年 2 月 24 日 (2011.2.24)  
 【年通号数】公開・登録公報 2011-008  
 【出願番号】特願 2010-535303 (P2010-535303)  
 【国際特許分類】

H 0 2 P 8/38 (2006.01)

【F I】

H 0 2 P 8/00 R

【誤訳訂正書】  
 【提出日】平成 25 年 7 月 4 日 (2013.7.4)  
 【誤訳訂正 1】  
 【訂正対象書類名】明細書  
 【訂正対象項目名】0 0 3 2  
 【訂正方法】変更  
 【訂正の内容】  
 【0 0 3 2】

ある実施形態のステッピングモーター制御では、低スイッチング閾値から高スイッチング閾値までの電流の上昇時間、高スイッチング閾値から低スイッチング閾値までの電流の下降時間、上昇時間および下降時間を構成する継続期間、複数の前記上昇時間、複数の前記下降時間、または、複数の前記継続期間のいずれかを測定し、前記測定した時間と、高ステップ損失閾値とを比較し、前述の閾値を超過する場合にステップ損失が検出されることで、センサーの不要なステップ損失検出が達成される。

【誤訳訂正 2】  
 【訂正対象書類名】明細書  
 【訂正対象項目名】0 0 3 5  
 【訂正方法】変更  
 【訂正の内容】  
 【0 0 3 5】

ステッピングモーターを開始 / 終了周波数を超えて動作させると、モーターが振動するだけではなく、モーターが開始できないほどのステップ損失が発生する。それによって、電流の継続期間が減少する現象が現れる。従って、高い回転速度の場合、上昇時間、下降時間、電流の継続期間、複数の前記上昇時間、複数の前記下降時間、または、複数の前記継続期間のいずれかを測定し、測定した時間と低ステップ損失閾値 ( t m i n ) とを比較し、前述の閾値に達しない場合にステップ損失を検出するのが適切である。

【誤訳訂正 3】  
 【訂正対象書類名】明細書  
 【訂正対象項目名】0 0 5 3  
 【訂正方法】変更  
 【訂正の内容】  
 【0 0 5 3】

したがって、好ましくは、継続期間  $t_x$  の最大値は、信号 S 7 の継続期間  $t_x$  (または、複数の継続期間  $t_x$ ) を複数測定することで決定されることが提案される。つまり、ステップ損失が起こった場合、継続期間  $t_x$  の散乱した値の中に、非常に高い値が発生することがわかる。そのような最大値は確かに負荷モーメントと共に変化するが、ステップ損失が起こった場合に上方へ極端に飛び上がる傾向がある。