

【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 2 部門第 2 区分
 【発行日】 令和 4 年 9 月 2 日 (2022.9.2)

【国際公開番号】 WO2021/140747
 【出願番号】 特願 2021-569743 (P2021-569743)

【国際特許分類】

B 3 0 B 3/00 (2006.01)
B 2 1 B 37/38 (2006.01)
H 0 1 M 4/139 (2010.01)
H 0 1 M 4/04 (2006.01)

10

【F I】

B 3 0 B 3/00 B
 B 2 1 B 37/38 1 1 0
 H 0 1 M 4/139
 H 0 1 M 4/04 A

【手続補正書】

【提出日】 令和 4 年 7 月 6 日 (2022.7.6)

【手続補正 1】

20

【補正対象書類名】 明細書

【補正対象項目名】 0 0 7 4

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【0 0 7 4】

なお、P I D 補償の代わりに、P 補償、P I 補償、または P D 補償を用いてもよい。P 補償では比例項（定常偏差）を制御でき、I 補償では積分項を制御でき、D 補償では微分項を制御できる。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】 明細書

30

【補正対象項目名】 0 0 7 8

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【0 0 7 8】

P I D 制御部 8 1 8 b は、生成した第 1 ベンドシリンダ 5 1 a の圧力の操作量と第 2 ベンドシリンダ 5 2 a の圧力の操作量をベンド圧力制御部 8 1 8 a に供給する。ベンド圧力制御部 8 1 8 a は、アクチュエータを含み、第 1 ベンドシリンダ 5 1 a の圧力の操作量、及び第 2 ベンドシリンダ 5 2 a の圧力の操作量をもとに、第 1 ベンドシリンダ 5 1 a、及び第 2 ベンドシリンダ 5 2 a をそれぞれ駆動する。

【手続補正 3】

40

【補正対象書類名】 明細書

【補正対象項目名】 0 0 9 6

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【0 0 9 6】

このようにフィードバック制御例 2 では、フィードバック制御例 1 のようにプレスシリンダの圧力が設定値を維持するようにフィードバック制御するのではなく、プレスシリンダの位置が設定値を維持するようにフィードバック制御する。操作対象はプレスシリンダの位置である。また、フィードバック制御例 2 でもベンドシリンダの圧力が設定値を維持するようにフィードバック制御する。操作対象はベンドシリンダの圧力である。プレスシ

50

リンド位置の設定値と、ベンドシリンダ圧力の設定値に、厚み測定値から算出される補正値が加えられることにより、電極板２の厚みが目標値に制御される。

10

20

30

40

50