

【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7月14日(2016.7.14)

【公開番号】特開2015-133836(P2015-133836A)

【公開日】平成27年7月23日(2015.7.23)

【年通号数】公開・登録公報2015-046

【出願番号】特願2014-4343(P2014-4343)

【国際特許分類】

H 0 2 P 27/06 (2006.01)

【F I】

H 0 2 P 7/63 3 0 2 S

H 0 2 P 7/63 3 0 2 D

【手続補正書】

【提出日】平成28年5月27日(2016.5.27)

【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】

電動機を駆動するためのインバータを制御するインバータ制御装置であって、

前記インバータに対して出力する角速度指令および位相を目標角速度および振動補償角速度に基づいて算出する周波数演算部と、

前記位相の出力値の時間あたりの変化量を算出するとともに、算出した変化量としきい値とを比較する位相監視部と、

前記変化量が前記しきい値を下回っている場合に前記周波数演算部に対して前記インバータの出力値を 0 とするよう指示する運転・停止指令部と、

を備えることを特徴とするインバータ制御装置。

【請求項 2】

前記位相の変化量を算出する際の監視期間の長さを前記目標角速度に応じて決定した長さとすることを特徴とする請求項 1 に記載のインバータ制御装置。

【請求項 3】

前記しきい値を前記電動機の負荷トルクに応じて決定した値とすることを特徴とする請求項 1 に記載のインバータ制御装置。

【請求項 4】

電動機を駆動するためのインバータを制御するインバータ制御装置であって、

前記インバータに対して出力する角速度指令および位相を目標角速度および振動補償角速度に基づいて算出し、前記角速度指令を 0 よりも大きな値とすることを特徴とするインバータ制御装置。

【請求項 5】

前記角速度指令の下限値を前記電動機の目標周波数に応じて決定した値とすることを特徴とする請求項 4 に記載のインバータ制御装置。