

【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 3 区分

【発行日】令和 1 年 10 月 10 日 (2019.10.10)

【公開番号】特開 2018-65199 (P2018-65199A)

【公開日】平成 30 年 4 月 26 日 (2018.4.26)

【年通号数】公開・登録公報 2018-016

【出願番号】特願 2016-203685 (P2016-203685)

【国際特許分類】

**B 2 3 Q 17/09 (2006.01)**

**G 0 5 B 19/18 (2006.01)**

【F I】

B 2 3 Q 17/09 A

G 0 5 B 19/18 W

【手続補正書】

【提出日】令和 1 年 8 月 30 日 (2019.8.30)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 1 3】

次に、サンプリング周期  $S_T$  での主軸 2 の駆動負荷の測定を開始するとともに、その測定値と測定時における主軸 2 の回転位相とを関連づけ、測定記録部 4 へ順次記録する (S 2)。なお、制御装置 12 が、主軸装置 11 から主軸 2 の回転位相を取得しない場合には、下記式 1 にて回転周期  $R_T = 100 \text{ msec}$  と求め、測定開始からの経過時間と回転周期  $R_T$  との剰余によって、主軸 2 の回転位相を算出するようにしてもよい。

【数 1】

$$\text{回転周期 } R_T [\text{sec}] = 1 / (R_{spd} / 60) \quad \dots \quad \text{式 1}$$