

【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 17 年 4 月 7 日 (2005.4.7)

【公開番号】特開 2000-235402 (P2000-235402A)

【公開日】平成 12 年 8 月 29 日 (2000.8.29)

【出願番号】特願 平 11-34808

【国際特許分類第 7 版】

G 0 5 B 13/02

G 0 5 B 11/36

G 0 5 B 21/02

G 0 5 D 3/12

G 1 1 B 7/09

G 1 1 B 19/247

G 1 1 B 21/10

【F I】

G 0 5 B 13/02 C

G 0 5 B 11/36 C

G 0 5 B 21/02 Z

G 0 5 D 3/12 L

G 1 1 B 7/09 A

G 1 1 B 19/247 R

G 1 1 B 21/10 L

【手続補正書】

【提出日】平成 16 年 4 月 27 日 (2004.4.27)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 5】

オブザーバは、実際に検出することができない状態（この場合は、外乱が印加された制御対象の状態）を、測定可能な状態から推定するものであり、上述したオブザーバを用いて外乱を推定し補償するフィードバック制御においては、制御対象に印加されることが予測される外乱をオブザーバにより推定し当該外乱を抑圧するべく、当該外乱を打ち消すことのできる補正量を演算してこれを上記フィードバック制御系に対して加算し当該外乱を補償する。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 5 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 5 3】

更に、回転検出器 1 1 は、図 2 に示すように、パルス発生器 2 0 と、エッジ検出器 2 1 と、F - V（周波数 - 電圧）変換器 2 2 と、により構成されており、その出力信号を後述する減算器 2 3 に出力する。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 1 4 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 1 4 0 】

そして、ドライブ回路 3 8 は、電圧信号であるアナログ操作信号 S_{au} を増幅すると共にその電圧値に対応する電流値を有する駆動信号 S_i (この駆動信号 S_i が後述するブロック線図における駆動電流 i となる。) を生成し、アクチュエータ 1 a に出力してこれを駆動して対物レンズを移動させる。このとき、当該ドライブ回路 3 8 の変換感度 (すなわち、アナログ操作信号 S_{au} における単位電圧に対応する駆動信号 S_i の電流値) が後述するブロック線図におけるドライブ回路 1 8 の変換感度 K_{dr} (Ampere/Volt) となる。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】図面

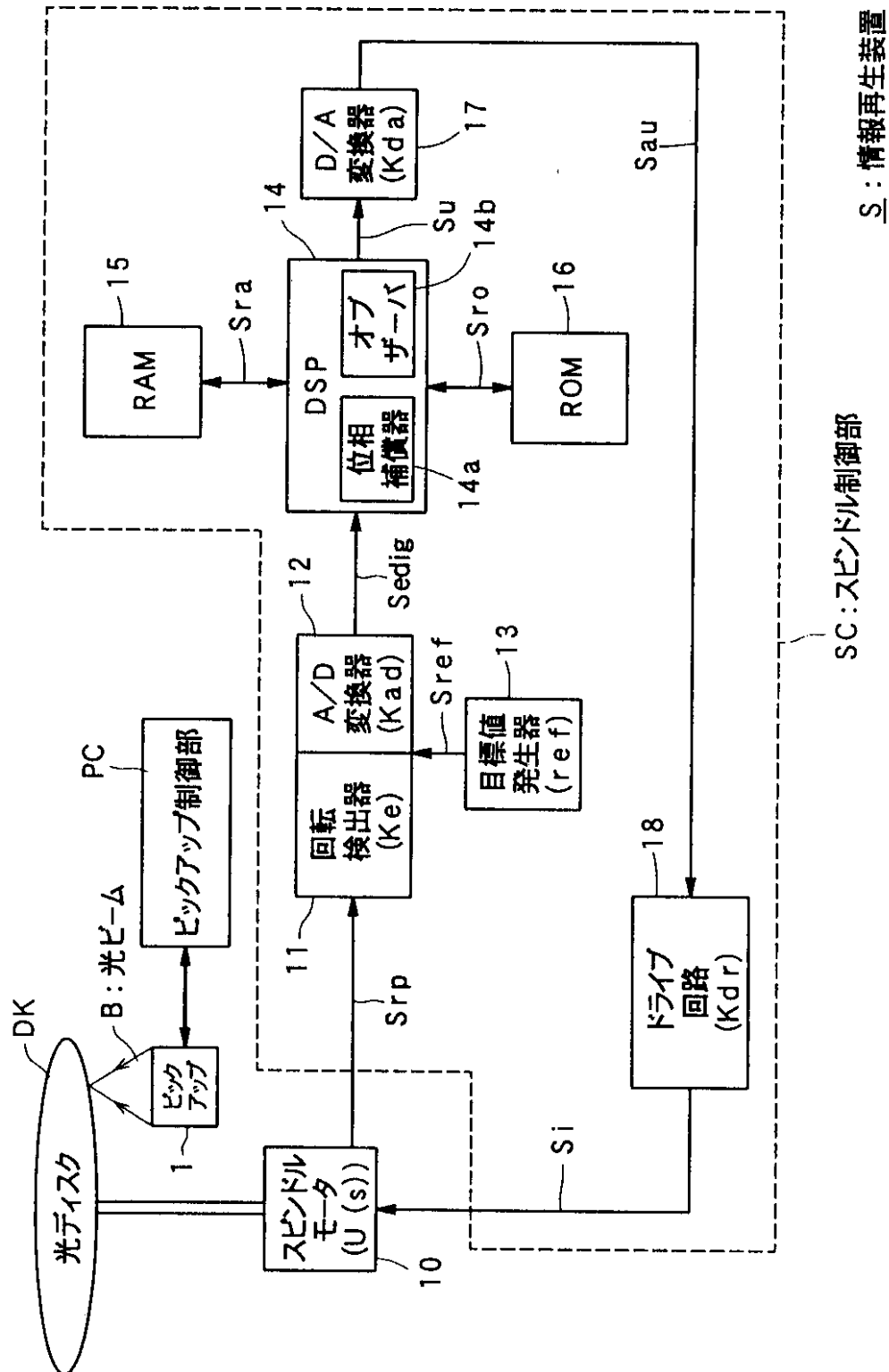
【補正対象項目名】図 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 1】

第1実施形態の情報再生装置の概要構成を示すブロック図



【手続補正 5】

【補正対象書類名】図面

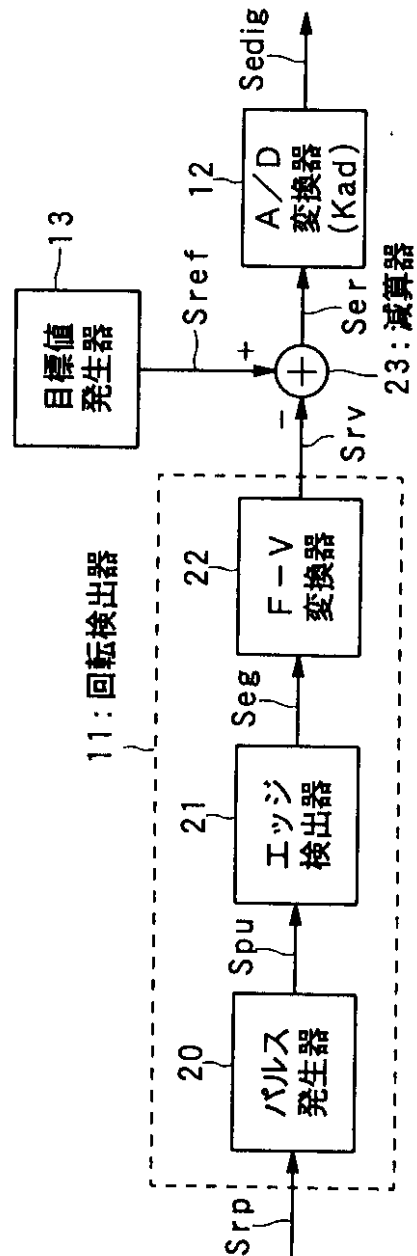
【補正対象項目名】図 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 2】

第1実施形態の回転検出器の細部構成を示すブロック図



【手続補正6】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図9

【補正方法】変更

【補正の内容】

第3 実施形態の情報再生装置の概要構成を示すブロック図

