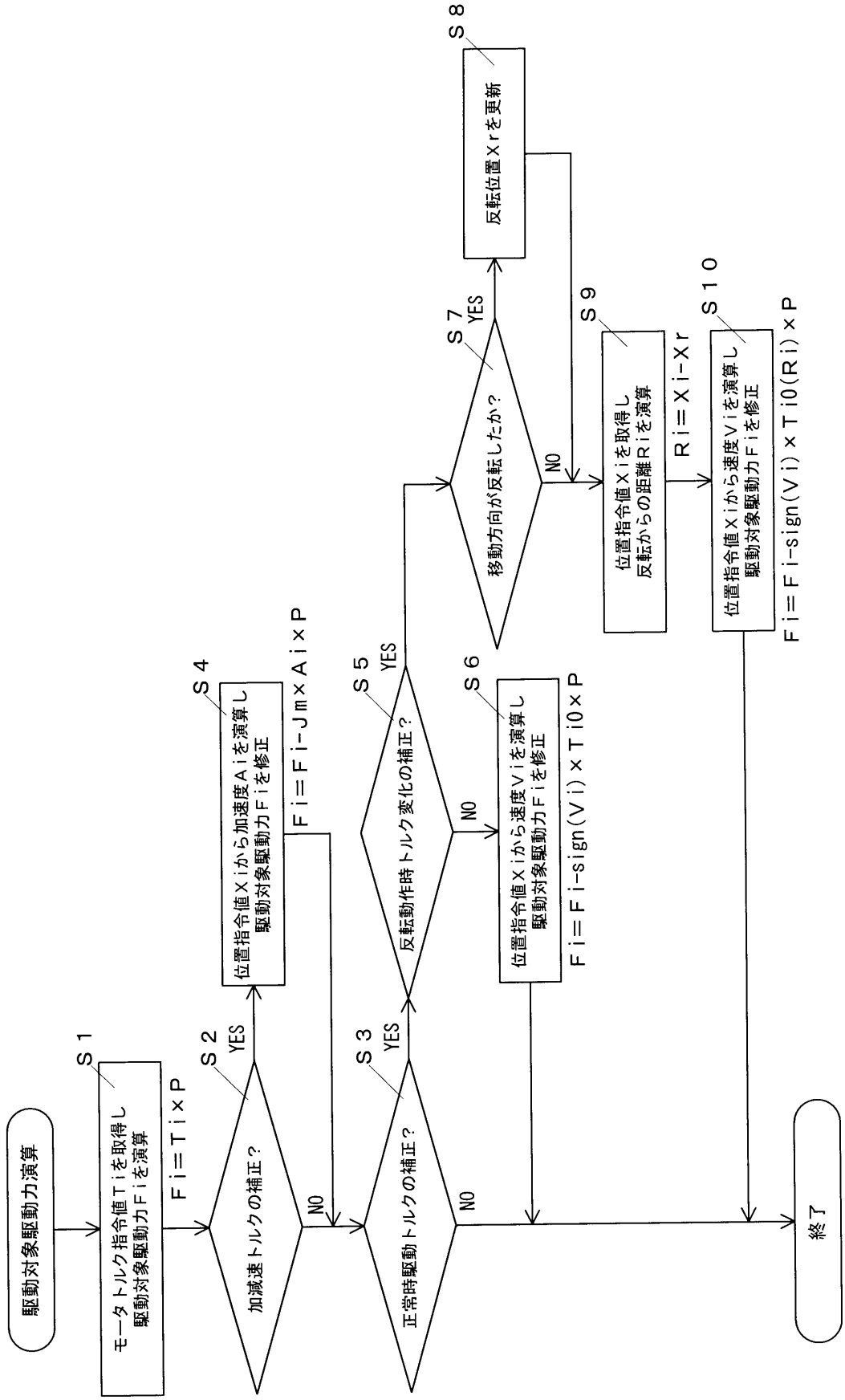
【公報種別】特許法第１７条の２の規定による補正の掲載
【部門区分】第２部門第３区分
【発行日】平成22年11月4日(2010.11.4)

【公開番号】特開2009-154274(P2009-154274A)
【公開日】平成21年7月16日(2009.7.16)
【年通号数】公開・登録公報2009-028
【出願番号】特願2007-337601(P2007-337601)
【国際特許分類】
Ｂ２３Ｑ　15/00　(2006.01)
Ｇ０５Ｂ　19/18　(2006.01)
Ｇ０５Ｄ　3/12　(2006.01)
Ｈ０２Ｐ　29/00　(2006.01)
【ＦＩ】
Ｂ２３Ｑ　15/00　A
Ｇ０５Ｂ　19/18　W
Ｇ０５Ｄ　3/12　Z
Ｈ０２Ｐ　5/00　T

【手続補正書】
【提出日】平成22年9月16日(2010.9.16)
【手続補正１】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】００１５
【補正方法】変更
【補正の内容】
【００１５】
また、Ｓ３の判別で正常時駆動トルクの補正がされていれば、Ｓ５において、反転動作時トルク変化の補正がされたか否かを判別する。ここで当該補正がされていなければ、Ｓ６において、位置指令値Ｘｉ から速度Ｖｉ を演算し、以下の式２によって駆動対象駆動力Ｆｉ を修正する。
Ｆｉ ＝Ｆｉ－sign(Ｖｉ)×Ｔi0×Ｐ　・・式２
一方、Ｓ５の判別で反転動作時トルク変化の補正がされていれば、Ｓ７において移動方向が反転したか否かを判別し、反転していなければＳ９へ移行し、反転されていれば、Ｓ８で反転位置Ｘｒ を更新した後、Ｓ９へ移行する。Ｓ９では、位置指令値Ｘｉ と反転位置Ｘｒ とから以下の式３によって反転からの距離Ｒｉ を演算する。
Ｒｉ ＝Ｘｉ－Ｘｒ　・・式３
そして、Ｓ１０では、位置指令値Ｘｉ から速度Ｖｉ を演算し、以下の式４によって駆動対象駆動力Ｆｉ を修正する。
Ｆｉ ＝Ｆｉ－sign(Ｖｉ)×Ｔi0(Ｒｉ)×Ｐ　・・式４
【手続補正２】
【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】


駆動対象駆動力演算
S1
モータトルク指令値Ｔｉを取得Ｌ
駆動対象駆動力Ｆｉを演算
Ｆｉ＝Ｔｉ×Ｐ
S2
加減速トルクの補正？
YES
NO
S4
位置指令値Ｘｉから加速度Ａｉを演算Ｌ
駆動対象駆動力Ｆｉを修正
Ｆｉ＝Ｆｉ-Ｊｍ×Ａｉ×Ｐ
S3
正常時駆動トルクの補正？
YES
NO
S5
反転動作時トルク変化の補正？
YES
NO
S6
位置指令値Ｘｉから速度Ｖｉを演算Ｌ
駆動対象駆動力Ｆｉを修正
Ｆｉ＝Ｆｉ-sign(Ｖｉ)×Ｔｉ0×Ｐ
S7
移動方向が反転したか？
YES
NO
S8
反転位置Ｘｒを更新
S9
位置指令値Ｘｉを取得Ｌ
反転からの距離Ｒｉを演算
Ｒｉ＝Ｘｉ-Ｘｒ
S10
位置指令値Ｘｉから速度Ｖｉを演算Ｌ
駆動対象駆動力Ｆｉを修正
Ｆｉ＝Ｆｉ-sign(Ｖｉ)×Ｔｉ0(Ｒｉ)×Ｐ
終了