



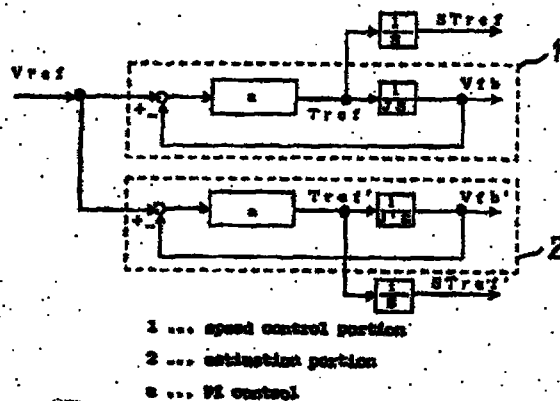
世界知的所有権機関

国際事務局

PCT

特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(51) 国際特許分類6 H02P 5/00	A1	(11) 国際公開番号 WO96/37039 (43) 国際公開日 1996年11月21日(21.11.96)
(21) 国際出願番号 PCT/JP96/01253 (22) 国際出願日 1996年5月13日(13.05.96) (30) 優先権データ 特願平7/143869 1995年5月17日(17.05.95) JP 特願平7/349586 1995年12月20日(20.12.95) JP 特願平8/98509 1996年4月19日(19.04.96) JP (71) 出願人 (米国を除くすべての指定国について) 株式会社 安川電機 (KABUSHIKI KAISHA YASKAWA DENKI)[JP/JP] 〒806 福岡県北九州市八幡西区黒崎城石2番1号 Fukuoka, (JP) (72) 発明者; および (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ) 鶴田和寛(TSURUTA, Kazuhiro)[JP/JP] 中村裕司(NAKAMURA, Hiroshi)[JP/JP] 〒806 福岡県北九州市八幡西区黒崎城石2番1号 株式会社 安川電機内 Fukuoka, (JP)		(81) 指定国 JP, KR, SG, US, 欧州特許(AT, BE, CH, DE, DK, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE). 添付公開書類 国際調査報告書

(54) Title: APPARATUS FOR DETERMINATION OF CONTROL CONSTANT**(54) 発明の名称 制御定数固定装置****(57) Abstract**

An apparatus for determination of control constants includes a command generation portion for generating a speed command V_{ref} , a speed control portion for determining a torque command T_{ref} by the speed command V_{ref} and an actual motor speed V_{fb} and controlling the motor speed, an estimation portion for simulating the speed control portion by a model and outputting an estimated torque command T_{ref}' , and a determination portion for determining an inertia J from the ratio of a value ST_{ref} obtained by integrating the torque command T_{ref} output from the speed control portion with respect to a predetermined interval $[a, b]$ to a value ST_{ref}' obtained by integrating the torque command T_{ref}' output from the estimation portion with respect to the predetermined interval $[a, b]$. To accurately determine the inertia J using fewer arithmetic operations, the predetermined interval $[a, b]$ and the speed command V_{ref} are set so that the actual motor speed V_{fb} and the motor speed V_{fb}' calculated by the estimation portion may have the same nonzero value.

(57) 要約

速度指令 V_{ref} を発生する指令発生部と、前記速度指令 V_{ref} と実際のモータ速度 V_{fb} によりトルク指令 T_{ref} を決定しモータ速度を制御する速度制御部と、モデルにより前記速度制御部をシミュレートして推定トルク指令 T_{ref}' を出力する推定部と、前記速度制御部の出力であるトルク指令 T_{ref} を所定の区間 $[a, b]$ で時間積分した値 S_{Tref} と前記推定部の出力であるトルク指令 T_{ref}' を所定の区間 $[a, b]$ で時間積分した値 S_{Tref}' との比によりイナーシャ J を同定する同定部とを備える。少ない演算でイナーシャ J を正確に求めるために、前記実際のモータ速度 V_{fb} と前記推定部で求めたモータ速度 V_{fb}' が時刻 b において零でない値で一致するものとなるように、前記所定の区間 $[a, b]$ 及び速度指令 V_{ref} を設定する。

情報としての用途のみ

PCTに基づいて公開される国際出版をパンフレット第一頁にPCT加盟国を同定するために使用されるコード

AL	アルバニア	DE	ドイツ	LI	リヒテンシュタイン	PL	ポーランド
AM	アルメニア	DK	デンマーク	LC	セントルシア	PT	ポルトガル
AT	オーストリア	EE	エストニア	LR	セリランカ	RO	ルーマニア
AZ	アゼルバイジャン	ES	スペイン	LS	レソト	RU	ロシア連邦
BA	ボスニア・ヘルツェゴビナ	FI	フィンランド	LT	リトアニア	SE	スウェーデン
BB	バルバドス	FR	フランス	LU	ルクセンブルグ	SG	シンガポール
BE	ベルギー	GB	イギリス	LV	ラトヴィア	SI	スロベニア
BG	ブルガリア	GE	グルジア	MC	モナコ	SK	スロバキア
BJ	ベナン	GN	ギニア	MD	モルドヴァ共和国	SN	セネガル
BR	ブラジル	GR	ギリシャ	MG	マダガスカル	SZ	スワジランド
BY	ベラルーシ	HU	ハンガリー	MK	マケドニア共和国	TD	チャド
CA	カナダ	IE	アイルランド	ML	マリ	TG	トーゴ
CC	中東アフリカ共和国	IL	イスラエル	MN	モンゴル	TM	トルクメニスタン
CF	コンゴ	IT	イタリア	MR	モーリタニア	TR	トルコ
CG	コンゴ	JP	日本	MW	マラウイ	TT	トリニダード・トバゴ
CH	スイス	KE	ケニア	MX	メキシコ	UG	ウガンダ
CI	コート・ジボアール	KG	キルギスタン	NE	ニジェール	US	アメリカ合衆国
CM	カメルーン	KR	朝鮮民主主義人民共和国	NL	オランダ	UZ	ウズベキスタン
CN	中国	KZ	大韓民国	NO	ノルウェー	VN	ベトナム
CU	キューバ		カザフスタン	NZ	ニュージーランド		
CZ	チェコ共和国						