

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2015年5月14日(14.05.2015)



(10) 国際公開番号

WO 2015/068211 A1

- (51) 国際特許分類:
H02P 6/16 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2013/079942
- (22) 国際出願日: 2013年11月5日(05.11.2013)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (71) 出願人: 株式会社安川電機(KABUSHIKI KAISHA YASKAWA DENKI) [JP/JP]; 〒8060004 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: 松谷 泰裕(MATSUTANI Yasuhiro); 〒8060004 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).
- (74) 代理人: 益田 博文, 外(MASUDA Hirofumi et al.); 〒1100015 東京都台東区東上野1-7-13 東上野上村ビル2階 Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN,

CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

- 国際調査報告 (条約第21条(3))

(54) Title: SERVO SYSTEM, AND ENCODER

(54) 発明の名称: サーボシステム及びエンコーダ

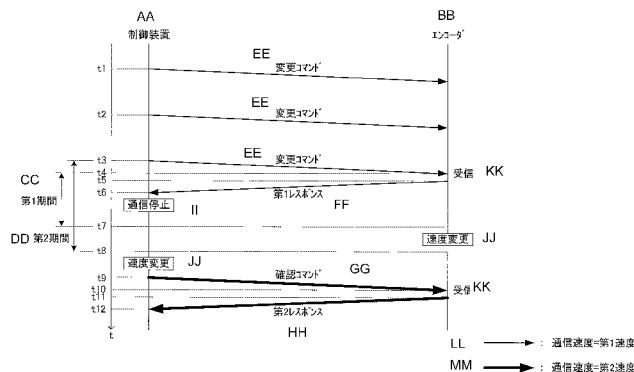


FIG. 5:
AA Control device
BB Encoder
CC First time period
DD Second time period
EE Change command
FF First response
GG Confirmation command
HH Second response
II Communication stopped
JJ Speed changed
KK Reception
LL Communication speed = First speed
MM Communication speed = Second speed

(57) Abstract: [Problem] To inhibit an increase in the number of encoder types. [Solution] A servo system (S) is provided with: a motor (M) configured such that a movable element moves relative to a stator; an encoder (100) configured so as to detect a position of the movable element; and a control device (CT) configured so as to control operation of the motor (M) on the basis of a detection result of the encoder (100). The control device (CT) is provided with a first command transmission unit (210A) configured so as to transmit, to the encoder (100), at a first speed, a change command for changing an encoder-side communication speed to a second speed which is faster than the current first speed. The encoder (100) is provided with a speed setting unit (111) configured so as to change the encoder-side communication speed to the second speed in cases when the change command has been received.

(57) 要約: 【課題】エンコーダの機種を増大を防止する。【解決手段】サーボシステムSは、可動子が固定子に対して移動するように構成されたモータMと、可動子の位置を検出するように構成されたエンコーダ100と、エンコーダ100の検出結果に基づき、モータMの動作を制御するように構成された制御装置CTとを備え、制御装置CTは、エンコーダ側通信速度を現在の第1速度よりも速い第2速度に変更する変更コマンドを、第1速度でエンコーダ100

に送信するように構成された第1指令送信部210Aを有し、エンコーダ100は、変更コマンドを受信した場合に、エンコーダ側通信速度を第2速度に変更するように構成された速度設定部111を有する。