

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

特許第5724353号  
(P5724353)

(45) 発行日 平成27年5月27日 (2015.5.27)

(24) 登録日 平成27年4月10日 (2015.4.10)

(51) Int.Cl. F 1  
H02P 6/18 (2006.01) H02P 6/02 371T

請求項の数 1 (全 10 頁)

(21) 出願番号	特願2010-280367 (P2010-280367)	(73) 特許権者	000001247 株式会社ジェイテクト
(22) 出願日	平成22年12月16日 (2010.12.16)		大阪府大阪市中央区南船場3丁目5番8号
(65) 公開番号	特開2012-130178 (P2012-130178A)	(74) 代理人	100068755 弁理士 恩田 博宣
(43) 公開日	平成24年7月5日 (2012.7.5)	(74) 代理人	100105957 弁理士 恩田 誠
審査請求日	平成25年11月21日 (2013.11.21)	(72) 発明者	宇田 健吾 大阪府大阪市中央区南船場3丁目5番8号 株式会社ジェイテクト内
		(72) 発明者	青木 保幸 大阪府大阪市中央区南船場3丁目5番8号 株式会社ジェイテクト内
		審査官	マキロイ 寛済

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 電動ポンプ用ブラシレスモータの制御装置

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

電動ポンプを駆動するブラシレスモータのモータコイルに三相の駆動電力を通電する駆動回路と、前記モータコイルへの複数の通電パターンを予め定められた順序で切り替えることによりロータを強制的に回転させて前記ブラシレスモータを起動させる起動手手段とを備えた電動ポンプ用ブラシレスモータの制御装置であって、

前記電動ポンプが供給する作動油の油温を検出する油温検出手段を備え、

前記ブラシレスモータは、前記駆動回路を構成するスイッチング素子のデューティ比の変更を通じてモータ出力が制御されるものであり、

前記起動手手段は、前記油温が高くなるほど前記通電パターンの切り替え周期を早くするとともに、前記油温が高いほど前記デューティ比を高くすることを特徴とする電動ポンプ用ブラシレスモータの制御装置。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、電動ポンプ用ブラシレスモータの制御装置に関する。

【背景技術】

【0002】

従来、一時停車時にエンジンを自動停止する所謂アイドルストップ機能を備えた車両では、電動ポンプを用いることにより、アイドルストップ時においてもトランスミッション

等への油圧供給が確保されるようにしている。こうした電動ポンプの駆動源としては、一般にブラシレスモータが用いられるが、電動ポンプはエンジン室等の高温環境下に配置されるため、ホール素子等の回転センサの耐熱性を考慮してセンサレスタイプのものが広く用いられている（例えば、特許文献1参照）。

【0003】

この種のブラシレスモータでは、多くの場合、電気角180度のうち120度の区間のみモータコイルに通電する120度通電方式が採用されており、モータ駆動時に各モータコイルに生じる誘起電圧（逆起電力）に基づいてロータの回転位置を検出するようにしている。

【0004】

ところが、ロータが停止している状態では誘起電圧が生じないため、ブラシレスモータの起動時にはロータの回転位置を検出することができない。そこで、従来では、ロータの回転位置にかかわらず、各モータコイルへの複数の通電パターンを予め定められた順序で切り替えること（強制転流）により、ロータを強制的に回転させてブラシレスモータを起動している。そして、ロータの回転速度が上昇し、モータコイルに生じる誘起電圧に基づいて安定して回転位置が検出できるようになると、同ロータの回転位置に応じて駆動（センサレス駆動）するようになっている。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0005】

【特許文献1】特開2006-280088号公報

【特許文献2】特許4056750号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0006】

ところで、電動ポンプがトランスミッション等に供給する作動油の粘度は、油温に応じて大きく変わるため、同油温に応じてブラシレスモータの負荷が大きく変わることになる。しかしながら、従来の構成では、ブラシレスモータの起動時（強制転流時）において、油温の変化による負荷の変動については何ら考慮されておらず、消費電流の増加や脱調を招く虞があった。

【0007】

具体的には、油温が高いと、作動油の粘度が低くなることでロータが回転し易い状態となるため、ロータの回転位置が次の通電パターンに切り替えるべき回転位置となっても切り替わらず、ロータの回転速度を減速させる虞がある。その結果、ロータの回転速度を上昇させるのに必要な時間が長くなることで消費電流が増加する。これに対し、油温が低いと、作動油の粘度が高くなることでロータが回転し難い状態となるため、ロータの回転位置が次の通電パターンに切り替えるべき回転位置となる前に通電パターンが切り替わることで脱調する。

【0008】

なお、特許文献2には、起動時におけるブラシレスモータの状態に応じて通電パターンの切り替え周期を変更するようにした起動方法が開示されている。しかし、特許文献2の構成では、ブラシレスモータ自体の状態に応じて切り替え周期を変更するものであることから、モータの負荷に応じて切り替え周期を変更しようとする、トルクセンサが必要となるため、ブラシレスモータ（電動ポンプ）の大型化を招いてしまう。そのため、ブラシレスモータの小型化といった観点から、このような構成を適用することは好ましくなく、なお改善の余地があった。

【0009】

本発明は、上記問題点を解決するためになされたものであって、その目的は、起動時において消費電流の増加や脱調を抑制することのできる電動ポンプ用ブラシレスモータの制御装置を提供することにある。

10

20

30

40

50

## 【課題を解決するための手段】

## 【0010】

上記目的を達成するため、請求項1に記載の発明は、電動ポンプを駆動するブラシレスモータのモータコイルに三相の駆動電力を通電する駆動回路と、前記モータコイルへの複数の通電パターンを予め定められた順序で切り替えることによりロータを強制的に回転させて前記ブラシレスモータを起動させる起動手手段とを備えた電動ポンプ用ブラシレスモータの制御装置であって、前記電動ポンプが供給する作動油の油温を検出する油温検出手段を備え、前記起動手手段は、前記油温が高くなるほど前記通電パターンの切り替え周期を早くすることを要旨とする。

## 【0011】

上記構成によれば、起動手手段は、作動油の油温が高くなるほど、通電パターンの切り替え周期を早くするため、作動油の油温が高い場合に、ロータの回転位置が次の通電パターンに切り替えるべき回転位置となっても切り替わらない状態となることを抑制できる。これにより、速やかにロータの回転速度を上昇させることが可能になり、消費電流の増加を抑制することができる。一方、起動手手段は、作動油の油温が低くなるほど、通電パターンの切り替え周期を遅くするため、油温が低い場合に、ロータの回転位置が次の通電パターンに切り替えるべき回転位置となる前に通電パターンが切り替わることを防いで、脱調することを抑制できる。そして、上記構成では、ブラシレスモータの負荷と関連のある作動油の油温に基づいて切り替え周期を変更するため、トルクセンサを設けずともよく、ブラシレスモータ（電動ポンプ）の大型化を抑制することができる。

## 【0012】

更に、請求項1に記載の発明において、前記ブラシレスモータは、前記駆動回路を構成するスイッチング素子のデューティ比の変更を通じてモータ出力が制御されるものであって、前記起動手手段は、前記油温が高いほど前記デューティ比を高くする。

## 【0013】

通常、強制転流時のモータ出力（モータコイルに通電される電流量）は、起動後のモータ出力に比べて小さいため、ブラシレスモータが起動した後において、モータ出力を速やかに目標値に追従させるといった観点からは、強制転流時にスイッチング素子のデューティ比を高くすることが望ましい。一方、消費電流の増加を抑制するといった観点からは、デューティ比を低くすることが望ましい。

## 【0014】

この点、上記構成によれば、油温が高く、消費電流の増加を抑制することができる場合にデューティ比を高くすることで、消費電流の増加を抑制しつつ、ブラシレスモータが起動した後の追従性を向上させることができる。一方、油温が低く、ロータが脱調して停止することにより消費電流が著しく増加する虞のある場合には、デューティ比を低くすることで、確実に消費電流の増加を抑制することができる。

## 【発明の効果】

## 【0015】

本発明によれば、起動時において消費電流の増加や脱調を抑制することのできる電動ポンプ用ブラシレスモータの制御装置を提供することができる。

## 【図面の簡単な説明】

## 【0016】

【図1】電動ポンプの電氣的構成を示すブロック図。

【図2】モータコイルへの通電パターンを示す模式図。

【図3】回転位置信号生成部の電氣的構成を示すブロック図。

【図4】モータコイルの端子電圧及び回転位置信号の波形図。

【図5】ブラシレスモータの起動時の処理手順を示すフローチャート。

【図6】（a）切り替え周期の演算に用いるマップの概略構成図、（b）デューティ比の演算に用いるマップの概略構成図。

## 【発明を実施するための形態】

10

20

30

40

50

## 【0017】

以下、本発明を具体化した一実施形態を図面に従って説明する。

図1に示す電動ポンプ1は、一時停車時にエンジンを自動停止する所謂アイドルストップ機能を備えた車両に搭載され、トランスミッション等に油圧を供給する。同図に示すように、電動ポンプ1は、ポンプ本体2を駆動するブラシレスモータ3と、ブラシレスモータ3の作動を制御する制御装置としてのECU4とを備えている。

## 【0018】

ブラシレスモータ3には、ロータ11の回転位置を検出する回転センサが設けられていないセンサレスタイプのものが採用されており、ECU4は、ブラシレスモータ3の駆動時に三相の各モータコイル12u, 12v, 12wに生じる誘起電圧(逆起電力)に基づいてロータ11の回転位置(回転角)を検出する。そして、ECU4は、各相のモータコイル12u, 12v, 12wに対して、120度矩形波通電を行なうことにより、同ブラシレスモータ3に三相の駆動電力を供給するように構成されている。

10

## 【0019】

詳述すると、ECU4は、モータコイル12u, 12v, 12wに印加する電圧の組み合わせである通電パターンを切り替えて三相の駆動電力を供給する駆動回路21と、駆動回路21にモータ制御信号を出力してブラシレスモータ3を駆動するマイコン22とを備えている。

## 【0020】

駆動回路21は、スイッチング素子としての複数のFET(電界効果型トランジスタ)23a~23fを接続してなる。具体的には、駆動回路21は、FET23a, 23d、FET23b, 23e、及びFET23c, 23fの各組の直列回路を並列に接続してなり、FET23a, 23d、FET23b, 23e、FET23c, 23fの各接続点24u, 24v, 24wはそれぞれブラシレスモータ3の各相のモータコイル12u, 12v, 12wに接続されている。

20

## 【0021】

つまり、駆動回路21は、直列に接続された一対のスイッチング素子を基本単位(スイッチングアーム)として、各相に対応する3つのスイッチングアームを並列に接続してなる周知のPWMインバータとして構成されている。そして、マイコン22の出力するモータ制御信号は、駆動回路21を構成する各FET23a~23fのスイッチング状態を規定するゲートオン/オフ信号となっている。

30

## 【0022】

そして、それぞれのゲート端子に印加されるモータ制御信号にตอบสนองして各FET23a~23fがオン/オフし、各相のモータコイル12u, 12v, 12wへの通電パターンが切り替わることにより、車載電源(バッテリー)25の直流電圧が三相(U, V, W)の駆動電力に変換され、ブラシレスモータ3へと出力される。なお、本実施形態では、120度矩形波通電を行うため、図2に示すように、モータコイル12u, 12v, 12wへの通電パターンは6つあり、通電パターン(1)~(6)の順で切り替えることにより、ブラシレスモータ3が駆動される。また、図2では、電流の流れる方向を太線の矢印で模式的に示している。

40

## 【0023】

図1に示すように、マイコン22には、モータコイル12u, 12v, 12wの端子電圧Vu, Vv, Vwを検出するための電圧センサ26u, 26v, 26wが接続されている。そして、マイコン22は、端子電圧Vu, Vv, Vwに基づいてロータ11の回転位置を示す回転位置信号S1~S3を生成する回転位置信号生成部27と、回転位置信号S1~S3に基づいて駆動回路21に出力するモータ制御信号を生成するモータ制御信号生成部28とを備えている。

## 【0024】

図3に示すように、回転位置信号生成部27は、抵抗値の等しい2つの抵抗R1, R2を直列接続してなる分圧回路31と、分圧回路31から出力される基準電圧V0(本実施

50

形態では、車載電源 25 の  $1/2$  の電圧) と端子電圧  $V_u$  ,  $V_v$  ,  $V_w$  とをそれぞれ比較する 3 つのコンパレータ 32u , 32v , 32w とを備えている。各コンパレータ 32u , 32v , 32w は、端子電圧  $V_u$  ,  $V_v$  ,  $V_w$  と基準電圧  $V_0$  との比較に基づいて回転位置信号  $S_1 \sim S_3$  を出力する。具体的には、各コンパレータ 32u , 32v , 32w は、端子電圧  $V_u$  ,  $V_v$  ,  $V_w$  が基準電圧  $V_0$  よりも大きい場合には、回転位置信号  $S_1 \sim S_3$  として「1 (ハイレベル)」を出力し、端子電圧  $V_u$  ,  $V_v$  ,  $V_w$  が基準電圧  $V_0$  以下である場合には、回転位置信号  $S_1 \sim S_3$  として「0 (ローレベル)」を出力する。そして、モータ制御信号生成部 28 は、モータコイル 12u , 12v , 12w への通電パターンがロータ 11 の回転位置に応じて切り替わるように、回転位置信号  $S_1 \sim S_3$  に基づいてモータ制御信号を生成する。

10

## 【0025】

ここで、図 4 に示すように、端子電圧  $V_u$  ,  $V_v$  ,  $V_w$  は、位相が  $120$  度ずつ異なっており、電気角  $180$  度のうち、通電された  $120$  度の通電区間では電源電圧が検出され、通電が休止された  $60$  度の休止区間では各モータコイル 12u , 12v , 12w に生じた誘起電圧が検出される。なお、各 FET 23a ~ 23f がオンからオフに切り替わる時には、同 FET 23a ~ 23f の寄生ダイオード (図示略) に起因したノイズが生じる。そして、回転位置信号  $S_1 \sim S_3$  は、端子電圧  $V_u$  ,  $V_v$  ,  $V_w$  が基準電圧  $V_0$  となる時点 (ゼロクロス点) で変化し、上記ノイズを除去することにより、ロータ 11 の回転位置に応じて (101) (100) (110) (010) (011) (001) の順序で規則的に変化する。これにより、モータ制御信号生成部 28 は、回転位置信号  $S_1 \sim S_3$  に基づいてモータコイル 12u , 12v , 12w への通電パターンをロータ 11 の回転位置に応じて切り替えるモータ制御信号を生成可能となっている。

20

## 【0026】

また、図 1 に示すように、マイコン 22 は、各 FET 23a ~ 23f のオン時間の割合であるデューティ比の変更を通じてモータコイル 12u , 12v , 12w に通電する電流量を制御することにより、ブラシレスモータ 3 の出力 (モータトルク) を制御する。

## 【0027】

具体的には、マイコン 22 には、ブラシレスモータ 3 に通電される実電流値  $I$  を検出するための電流センサ 41 及びトランスミッションの作動を制御する上位 ECU が接続されている。そして、モータ制御信号生成部 28 には、回転位置信号  $S_1 \sim S_3$  に加えて、上位 ECU が出力する電流指令値  $I^*$ 、及び電流センサ 41 により検出された実電流値  $I$  が入力される。モータ制御信号生成部 28 は、電流指令値  $I^*$  に実電流値  $I$  を追従させるべくフィードバック制御を実行することにより、電流指令値  $I^*$  と実電流値  $I$  との偏差に応じたデューティ比でパルス幅変調されたモータ制御信号を生成する。なお、上位 ECU は、電動ポンプから供給される油圧やエンジン回転数等に基づいて電流指令値  $I^*$  を演算する。そして、マイコン 22 は、上記のようにして生成されたモータ制御信号を駆動回路 21 に出力することで、ブラシレスモータ 3 を駆動するようになっている。

30

## 【0028】

次に、本実施形態の ECU によるブラシレスモータの起動について説明する。

ブラシレスモータ 3 の停止時には誘起電圧が発生しないため、マイコン 22 は、ロータ 11 の回転位置にかかわらず、通電パターンを予め定められた順序で切り替えること (強制転流) により、ロータ 11 を強制的に回転させてブラシレスモータ 3 を起動させる。そして、ロータ 11 の回転速度が上昇し、各モータコイル 12u , 12v , 12w に生じる誘起電圧が安定することで、所定時間継続して回転位置信号  $S_1 \sim S_3$  の組み合わせが上記した順序で規則的に変化すると、これら回転位置信号  $S_1 \sim S_3$  及び電流指令値  $I^*$  に基づいてブラシレスモータ 3 を駆動 (センサレス駆動) する。なお、モータ制御信号生成部 28 には、回転位置信号  $S_1 \sim S_3$  が規則的に変化する順序を記憶したメモリ 42 及びタイマ 43 が設けられている。すなわち、本実施形態では、マイコン 22 が起動手段に相当する。

40

## 【0029】

50

ここで、上述のように電動ポンプ用のブラシレスモータ3では、作動油の油温 によって負荷が大きく変わるため、油温 の高い場合と低い場合とで通電パターンの切り替え周期Tを同一にすると、消費電流の増加や脱調を招く虞がある。

【0030】

この点を踏まえ、図1に示すように、マイコン22には、作動油の油温 を検出する油温検出手段としての油温センサ51が接続されており、モータ制御信号生成部28には、作動油の油温 が入力される。そして、モータ制御信号生成部28は、油温 に応じて通電パターンの切り替え周期Tを変更するようにしている。

【0031】

具体的には、モータ制御信号生成部28は、起動時において、油温 が予め設定された閾値  $th$ よりも大きい場合には、切り替え周期Tが第1の切り替え周期T1となるモータ制御信号を生成する。一方、モータ制御信号生成部28は、油温 が閾値  $th$ 以下の場合には、切り替え周期Tが第1の切り替え周期T1よりも遅い第2の切り替え周期T2となるモータ制御信号を生成する。これにより、油温 が高いほど切り替え周期Tが早くなるように構成されている。

10

【0032】

また、モータ制御信号生成部28は、起動時において、油温 が上記閾値  $th$ よりも大きい場合には、FET23a~23fのデューティ比Dが第1のデューティ比D1となるモータ制御信号を生成する。一方、モータ制御信号生成部28は、油温 が予め設定された閾値  $th$ 以下の場合には、デューティ比Dが第1のデューティ比D1よりも低い第2のデューティ比D2となるモータ制御信号を生成する。これにより、油温 が高いほどデューティ比Dが高くなるように構成されている。

20

【0033】

次に、本実施形態のECU(マイコン)によるブラシレスモータの起動時の処理手順を図5のフローチャートに従って説明する。

マイコン22は、センサ値として回転位置信号S1~S3及び油温 を取得すると(ステップ101)、所定時間継続して回転位置信号S1~S3が規則的に変化し、ロータ11の回転位置を検出できるようになったか否かを判定する(ステップ102)。続いて、ロータ11の回転位置を検出できるようになっていない場合には(ステップ102:NO)には、油温 が閾値  $th$ よりも大きいか否かを判定する(ステップ103)。そして、油温 が閾値  $th$ よりも大きい場合には(ステップ103:YES)、切り替え周期Tを第1の切り替え周期T1とするとともにデューティ比Dを第1のデューティ比D1とするモータ制御信号を生成し(ステップ104)、強制転流を行う(ステップ105)。

30

【0034】

これに対し、油温 が閾値  $th$ 以下の場合には(ステップ103:NO)、切り替え周期Tを第2の切り替え周期T2とするとともにデューティ比Dを第2のデューティ比D2とするモータ制御信号を生成し(ステップ106)、強制転流を行う(ステップ105)。そして、ロータ11の回転速度が上昇し、所定時間継続して回転位置信号S1~S3が規則的に変化するようになり、ロータ11の回転位置を検出できるようになると(ステップ101:YES)、回転位置信号S1~S3及び電流指令値I\*に基づいてモータ制御信号を生成する通常制御に移行する(ステップ107)。

40

【0035】

以上記述したように、本実施形態によれば、以下の作用効果を奏することができる。

(1) ECU4は、電動ポンプ1が供給する作動油の油温 を検出する油温センサ51を備えた。そして、マイコン22は、油温 が閾値  $th$ よりも大きい場合には、通電パターンの切り替え周期Tを第1の切り替え周期T1とし、油温 が閾値  $th$ 以下の場合には、切り替え周期Tを第1の切り替え周期T1よりも遅い第2の切り替え周期T2とするようにした。

【0036】

上記構成によれば、作動油の油温 が閾値  $th$ よりも大きいと、通電パターンの切り替

50

え周期  $T$  が早くなるため、作動油の油温  $\theta$  が高い場合に、ロータ 11 の回転位置が次の通電パターンに切り替えるべき回転位置となっても切り替わらない状態となることを抑制できる。これにより、速やかにロータ 11 の回転速度を上昇させることが可能となり、消費電流の増加を抑制することができる。一方、作動油の油温  $\theta$  が閾値  $\theta_{th}$  以下であると、通電パターンの切り替え周期  $T$  が遅くなるため、油温  $\theta$  が低い場合に、ロータ 11 の回転位置が次の通電パターンに切り替えるべき回転位置となる前に通電パターンが切り替わることを防いで、脱調することを抑制できる。そして、上記構成では、ブラシレスモータ 3 の負荷と相関のある作動油の油温  $\theta$  に基づいて切り替え周期  $T$  を変更するため、油温センサ 51 を設けるのみでトルクセンサを設けずともよく、ブラシレスモータ 3 (電動ポンプ 1) の大型化を抑制することができる。また、モータ制御信号生成部 28 は、油温  $\theta$  と閾値  $\theta_{th}$  との比較により切り替え周期  $T$  を変更するため、その演算負荷の増大を抑制することができる。

10

## 【0037】

(2) モータ制御信号生成部 28 は、油温  $\theta$  が閾値  $\theta_{th}$  よりも大きい場合には、デューティ比  $D$  を第 1 のデューティ比  $D_1$  とし、油温  $\theta$  が閾値  $\theta_{th}$  以下の場合には、デューティ比  $D$  を第 1 のデューティ比  $D_1$  よりも低い第 2 のデューティ比  $D_2$  とした。

## 【0038】

通常、強制転流時のモータ出力 (モータコイル 12u, 12v, 12w に通電される電流量) は、起動後のモータ出力に比べて小さいため、ブラシレスモータ 3 が起動した後において、モータ出力を速やかに目標値に追従させるといった観点からは、強制転流時にデューティ比  $D$  を高くすることが望ましい。一方、消費電流の増加を抑制するといった観点からは、デューティ比  $D$  を低くすることが望ましい。この点、上記構成よれば、油温  $\theta$  が高く、消費電流の増加を抑制することができる場合にデューティ比  $D$  を高くすることで、消費電流の増加を抑制しつつ、ブラシレスモータ 3 が起動した後の追従性を向上させることができる。一方、油温  $\theta$  が低く、ロータ 11 が脱調して停止することにより消費電流が著しく増加する虞のある場合には、デューティ比  $D$  を低くすることで、確実に消費電流の増加を抑制することができる。また、モータ制御信号生成部 28 は、油温  $\theta$  と閾値  $\theta_{th}$  との比較によりデューティ比  $D$  を変更するため、その演算負荷の増大を抑制することができる。

20

## 【0039】

なお、上記実施形態は、これを適宜変更した以下の態様にて実施することもできる。

・上記実施形態では、油温  $\theta$  と閾値  $\theta_{th}$  との比較に基づいて通電パターンの切り替え周期  $T$  を変更したが、これに限らず、例えば図 6 (a) に示すような油温  $\theta$  と切り替え周期  $T$  との関係を示したマップをモータ制御信号生成部 28 に設け、同マップを参照することにより油温  $\theta$  に応じた切り替え周期  $T$  を演算するようにしてもよい。また、例えば図 6 (b) に示すような油温  $\theta$  とデューティ比  $D$  との関係を示したマップをモータ制御信号生成部 28 に設け、同マップを参照することにより油温  $\theta$  に応じたデューティ比  $D$  を演算するようにしてもよい。この構成では、作動油の油温  $\theta$ 、すなわちブラシレスモータ 3 の負荷に応じて高精度に通電パターンの切り替え周期  $T$  及びデューティ比  $D$  を演算することができる。効果的に消費電流の増加や脱調を抑制することができる。

30

40

## 【0040】

・上記実施形態では、モータ制御信号生成部 28 は、油温  $\theta$  が高いほどデューティ比  $D$  が高くなるようにしたが、これに限らず、油温  $\theta$  が低いほどデューティ比  $D$  が高くなるようにしてもよい。例えば、油温  $\theta$  が閾値  $\theta_{th}$  よりも大きい場合に、デューティ比  $D$  を第 2 のデューティ比  $D_2$  とし、油温  $\theta$  が閾値  $\theta_{th}$  以下の場合に、デューティ比  $D$  を第 1 のデューティ比  $D_1$  とすることができる。

## 【0041】

・上記実施形態では、油温  $\theta$  に応じてデューティ比  $D$  を変更するようにしたが、これに限らず、油温  $\theta$  にかかわらずデューティ比  $D$  を一定としてもよい。

・上記実施形態では、作動油の油温  $\theta$  を油温センサ 51 により直接検出するようにした

50

が、これに限らず、例えばマイコン 22 が設けられる基板温度を検出し、同基板温度に基づいて油温 を推定するようにしてもよい。

【 0 0 4 2 】

・上記実施形態では、回転位置信号 S 1 ~ S 3 の組み合わせが所定の順序で規則的に変化ようになることで、ロータ 11 の回転位置が検出できるようになったと判定し、通常制御に移行するようにした。しかし、これに限らず、例えばゼロクロス点の間隔からロータの回転速度を検出し、同回転速度が所定回転速度を超えた場合に、ロータ 11 の回転位置が検出できるようになったとして通常制御に移行するようにしてもよい。

【 0 0 4 3 】

・上記実施形態では、本発明を車両のトランスミッションに油圧を供給する電動ポンプに具体化した。他の用途に用いる電動ポンプに具体化してもよい。

次に、上記実施形態及び別例から把握できる技術的思想について、それらの効果とともに以下に追記する。

【 0 0 4 4 】

(イ) 前記電動ポンプ用ブラシレスモータの制御装置において、前記起動手段は、前記油温と閾値とを比較し、前記油温が前記閾値よりも大きい場合には、前記切り替え周期を第 1 の切り替え周期とするとともに前記デューティ比を第 1 のデューティ比とし、前記油温が前記閾値以下の場合には、前記切り替え周期を前記第 1 の切り替え周期よりも遅い第 2 の切り替え周期とするとともに前記デューティ比を第 1 のデューティ比よりも低い第 2 のデューティ比とすることを特徴とする電動ポンプ用ブラシレスモータの制御装置。上記構成によれば、起動手段の演算負荷が増大することを抑制できる。

【 0 0 4 5 】

(ロ) 前記電動ポンプ用ブラシレスモータの制御装置において、前記起動手段は、前記油温と前記切り替え周期又は前記デューティ比との関係を示したマップを備え、前記マップに基づいて前記切り替え周期又は前記デューティ比を演算することを特徴とする電動ポンプ用ブラシレスモータの制御装置。上記構成によれば、作動油の油温、すなわちブラシレスモータの負荷に応じて高精度に切り替え周期及びデューティ比を演算することができ、効果的に消費電流の増加や脱調を抑制することができる。

【 0 0 4 6 】

(ハ) 電動ポンプを駆動するブラシレスモータのモータコイルへの通電パターンを予め定められた順序で切り替えることによりロータを強制的に回転させて前記ブラシレスモータを起動させる電動ポンプ用ブラシレスモータの制御方法において、前記電動ポンプが供給する作動油の油温が高くなるほど、前記通電パターンの切り替え周期を早くすることを特徴とする電動ポンプ用ブラシレスモータの制御方法。上記構成によれば、請求項 1 と同様の作用効果を得ることができる。

【 符号の説明 】

【 0 0 4 7 】

1 ... 電動ポンプ、 2 ... ポンプ本体、 3 ... ブラシレスモータ、 4 ... E C U、 11 ... ロータ、 12 u , 12 v , 12 w ... モータコイル、 21 ... 駆動回路、 22 ... マイコン、 23 a ~ 23 f ... F E T、 26 u , 26 v , 26 w ... 電圧センサ、 27 ... 回転位置信号生成部、 28 ... モータ制御信号生成部、 51 ... 油温センサ、 D ... デューティ比、 D1 ... 第 1 のデューティ比、 D2 ... 第 2 のデューティ比、 S 1 ~ S 3 ... 回転位置信号、 T ... 切り替え周期、 T1 ... 第 1 の切り替え周期、 T2 ... 第 2 の切り替え周期、 ... 油温、 t h ... 閾値。

10

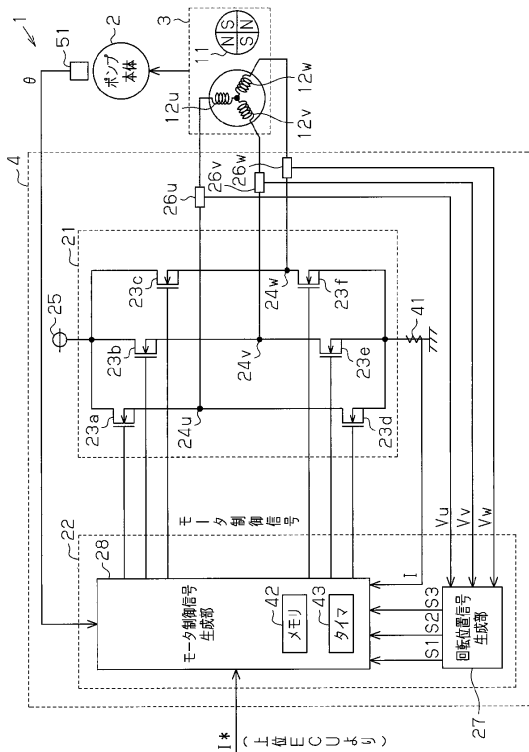
20

30

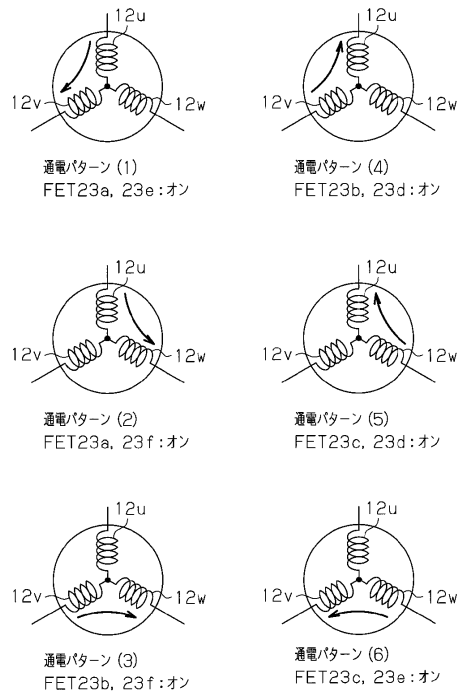
40



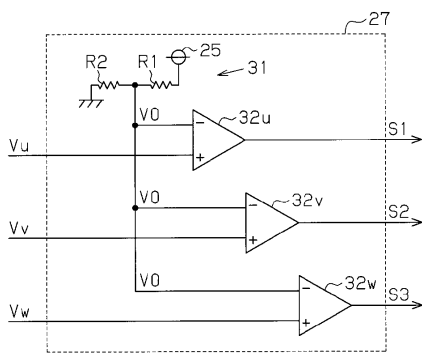
【図1】



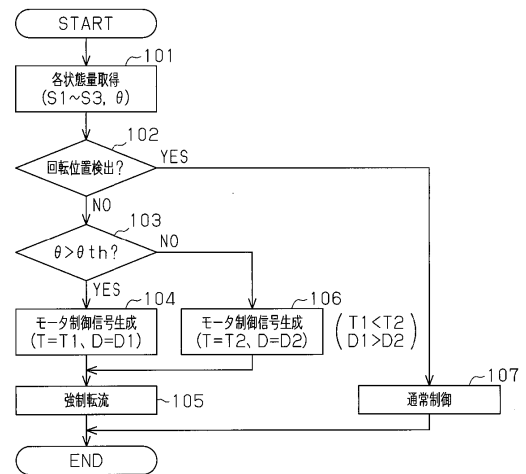
【図2】



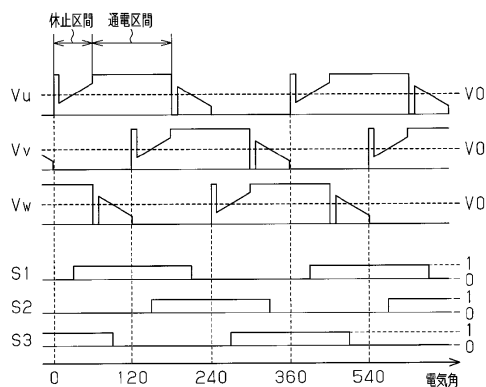
【図3】



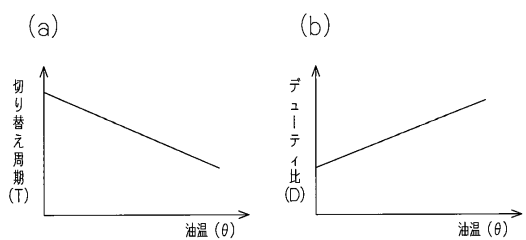
【図5】



【図4】



【図6】



---

フロントページの続き

(56)参考文献 特開2005-110345(JP,A)  
特開2009-247082(JP,A)  
特開2008-238882(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)  
H02P 6/18