

(19)日本国特許庁(JP)

(12)特許公報(B2)

(11)特許番号  
特許第7352415号  
(P7352415)

(45)発行日 令和5年9月28日(2023.9.28)

(24)登録日 令和5年9月20日(2023.9.20)

(51)国際特許分類		F I			
H 0 2 P	8/30 (2006.01)	H 0 2 P	8/30		
G 0 4 C	3/14 (2006.01)	G 0 4 C	3/14		X
		G 0 4 C	3/14		T

請求項の数 9 (全18頁)

(21)出願番号	特願2019-161439(P2019-161439)	(73)特許権者	000001960 シチズン時計株式会社 東京都西東京市田無町六丁目1番12号
(22)出願日	令和1年9月4日(2019.9.4)	(74)代理人	110000154 弁理士法人はるか国際特許事務所
(65)公開番号	特開2021-40448(P2021-40448A)	(72)発明者	間宮 正裕 東京都西東京市田無町六丁目1番12号 シチズン時計株式会社内
(43)公開日	令和3年3月11日(2021.3.11)	審査官	安池 一貴
審査請求日	令和4年5月26日(2022.5.26)		

最終頁に続く

(54)【発明の名称】 電子時計

(57)【特許請求の範囲】

【請求項1】

指針と、

コイルとロータを含み、該ロータの回転に伴って前記指針を駆動させるステップモータと、

前記ロータの動きに伴い前記コイルに発生する逆起電流に基づいて衝撃を検出し、該衝撃が検出された際に、前記ロータを制動するロックパルスを出力する針ズレ防止回路と、

基準位置からの前記指針のズレに応じて針位置修正処理を行い、該針位置修正処理の発生と、検出された前記衝撃とに基づいて、前記針ズレ防止回路を制御する制御回路と、前記衝撃の発生回数をカウントする衝撃検出カウンタと、

を有し、

前記制御回路は、前記針位置修正処理の発生と、前記衝撃検出カウンタのカウント値とに基づいて、前記ロックパルスの強度を制御する、

電子時計。

【請求項2】

前記制御回路は、第1の期間において、前記針位置修正処理が発生しており、かつ、前記衝撃検出カウンタのカウント値が第1の閾値よりも大きい場合、前記ロックパルスの強度を上げる、

請求項1に記載の電子時計。

【請求項3】

前記第 1 の期間は、前記指針が 1 周回転する間である、  
請求項 2 に記載の電子時計。

【請求項 4】

前記制御回路は、第 2 の期間において、前記針位置修正処理が発生しておらず、かつ、前記衝撃検出カウンタのカウント値が第 2 の閾値よりも大きい場合、前記ロックパルスの強度を下げる、

請求項 1 ~ 3 のいずれか 1 項に記載の電子時計。

【請求項 5】

指針と、  
コイルとロータを含み、該ロータの回転に伴って前記指針を駆動させるステップモータと、  
前記ロータの動きに伴い前記コイルに発生する逆起電流に基づいて衝撃を検出し、該衝撃が検出された際に、前記ロータを制動するロックパルスを出力する針ズレ防止回路と、  
基準位置からの前記指針のズレに応じて針位置修正処理を行い、該針位置修正処理の発生と、検出された前記衝撃とに基づいて、前記針ズレ防止回路を制御する制御回路と、  
前記衝撃の発生回数をカウントする衝撃検出カウンタと、  
を有し、  
前記制御回路は、前記針位置修正処理の発生と、前記衝撃検出カウンタのカウント値とに基づいて、前記衝撃の検出感度を制御する、  
電子時計。

10

【請求項 6】

前記制御回路は、第 1 の期間において、前記針位置修正処理が発生しており、かつ、前記衝撃検出カウンタのカウント値が第 3 の閾値よりも小さい場合、前記衝撃の検出感度を上げる、

請求項 5 に記載の電子時計。

【請求項 7】

前記制御回路は、第 2 の期間において、前記針位置修正処理が発生しておらず、かつ、前記衝撃検出カウンタのカウント値が第 4 の閾値よりも大きい場合、前記衝撃の検出感度を下げる、

請求項 5 又は 6 に記載の電子時計。

【請求項 8】

前記逆起電流の検出に用いられる可変抵抗である検出抵抗を含み、  
前記制御回路は、前記検出抵抗の抵抗値を変更することにより前記衝撃の検出感度を制御する、

請求項 5 ~ 7 のいずれか 1 項に記載の電子時計。

【請求項 9】

前記針ズレ防止回路は、前記逆起電流の電流値が所定の電流値以上である場合、衝撃信号を出力する衝撃検出回路を含み、

前記制御回路は、前記所定の電流値を変更することにより前記衝撃の検出感度を制御する、

請求項 5 ~ 8 のいずれか 1 項に記載の電子時計。

40

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、電子時計に関する。

【背景技術】

【0002】

特許文献 1 には、外部衝撃により発生する逆起電流に基づいて衝撃を検出し、外部衝撃によるロータの回転を制動するためのロックパルスを出力する回路を有する電子時計が開示されている。

【先行技術文献】

50

## 【特許文献】

【0003】

【文献】特開2012-2533号公報

## 【発明の概要】

## 【発明が解決しようとする課題】

【0004】

特許文献1においては、衝撃の大きさに応じて、出力されるロックパルスの大きさや形状を変更する構成を採用しているが、検出される逆起電流は温度環境等の影響を受けるため、衝撃の大小を精度良く判定することは難しい。衝撃の大小の判定を誤ってしまった場合、適切なロックパルスを出力することができず、指針に位置ズレが生じてしまう可能性がある。また、衝撃の大小の判定を誤ってしまった場合、必要以上に消費電力の大きいロックパルスを出力してしまう可能性がある。

10

【0005】

本発明の目的は、消費電力を抑制すると共に、指針の位置ズレを防止する電子時計を提供することにある。

## 【課題を解決するための手段】

【0006】

上記課題を解決すべく本出願において開示される発明は種々の側面を有しており、それら側面の代表的なものの概要は以下の通りである。

【0007】

20

(1) 指針と、コイルとロータを含み、該ロータの回転に伴って前記指針を駆動させるステップモータと、前記ロータの動きに伴い前記コイルに発生する逆起電流に基づいて衝撃を検出し、該衝撃が検出された際に、前記ロータを制動するロックパルス出力する針ズレ防止回路と、基準位置からの前記指針のズレに応じて針位置修正処理を行い、該針位置修正処理の発生と、検出された前記衝撃とに基づいて、前記針ズレ防止回路を制御する制御回路と、を有する、電子時計。

【0008】

(2) (1)において、前記制御回路は、前記ロックパルスの強度を制御する、電子時計。

【0009】

30

(3) (1)又は(2)において、前記衝撃の発生回数をカウントする衝撃検出カウンタをさらに有し、前記制御回路は、前記針位置修正処理の発生と、前記衝撃検出カウンタのカウント値とに基づいて、前記ロックパルスの強度を制御する、電子時計。

【0010】

(4) (3)において、前記制御回路は、第1の期間において、前記針位置修正処理が発生しており、かつ、前記衝撃検出カウンタのカウント値が第1の閾値よりも大きい場合、前記ロックパルスの強度を上げる、電子時計。

【0011】

(5) (4)において、前記第1の期間は、前記指針が1周回転する間である、電子時計。

40

【0012】

(6) (3)～(5)のいずれかにおいて、前記制御回路は、第2の期間において、前記針位置修正処理が発生しておらず、かつ、前記衝撃検出カウンタのカウント値が第2の閾値よりも大きい場合、前記ロックパルスの強度を下げる、電子時計。

【0013】

(7) (1)～(6)において、前記制御回路は、前記衝撃の検出感度を制御する、電子時計。

【0014】

(8) (7)において、前記衝撃の発生回数をカウントする衝撃検出カウンタをさらに有し、前記制御回路は、前記針位置修正処理の発生と、前記衝撃検出カウンタのカウント

50

値とに基づいて、前記衝撃の検出感度を制御する、電子時計。

【0015】

(9)(8)において、前記制御回路は、第1の期間において、前記針位置修正処理が発生しており、かつ、前記衝撃検出カウンタのカウント値が第3の閾値よりも小さい場合、前記衝撃の検出感度を上げる、電子時計。

【0016】

(10)(8)又は(9)において、前記制御回路は、第2の期間において、前記針位置修正処理が発生しておらず、かつ、前記衝撃検出カウンタのカウント値が第4の閾値よりも大きい場合、前記衝撃の検出感度を下げる、電子時計。

【0017】

(11)(7)~(10)のいずれかにおいて、前記逆起電流の検出に用いられる可変抵抗である検出抵抗を含み、前記制御回路は、前記検出抵抗の抵抗値を変更することにより前記衝撃の検出感度を制御する、電子時計。

【0018】

(12)(7)~(11)のいずれかにおいて、前記針ズレ防止回路は、前記逆起電流の電流値が所定の電流値以上である場合、衝撃信号を出力する衝撃検出回路を含み、前記制御回路は、前記所定の電流値を変更することにより前記衝撃の検出感度を制御する、電子時計。

【発明の効果】

【0019】

上記本発明の(1)~(12)の側面によれば、消費電力を抑制すると共に、指針の位置ズレを防止する電子時計を提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【0020】

【図1】第1の実施形態に係る電子時計の構成の概要を示すブロック図である。

【図2】ステップモータのコイルに発生する逆起電流の波形の一例を示す図である。

【図3】第1の実施形態における秒針の位置ズレの判定を行うための構造を模式的に示す図である。

【図4】第1の実施形態の制御回路が行う処理を示すフローチャートである。

【図5】第1の実施形態の制御回路が行う各秒処理を示すフローチャートである。

【図6】第1の実施形態の制御回路が行う各分処理を示すフローチャートである。

【図7】第1の実施形態において出力されるロックパルスの波形の例を示す図である。

【図8】第1の変形例の制御回路が行う処理を示すフローチャートである。

【図9】第1の変形例の制御回路が行う各分処理を示すフローチャートである。

【図10】第1の変形例の制御回路が行う各時処理を示すフローチャートである。

【図11】第2の変形例の制御回路が行う処理を示すフローチャートである。

【図12】第2の変形例の制御回路が行う各秒処理を示すフローチャートである。

【図13】第2の変形例の制御回路が行う各分処理を示すフローチャートである。

【図14】第2の変形例の制御回路が衝撃検出から所定時間経過した際に行う処理を示すフローチャートである。

【図15】第2の実施形態の制御回路が行う各分処理を示すフローチャートである。

【図16】第2の実施形態における検出回路の概要を示す回路図である。

【発明を実施するための形態】

【0021】

以下、本発明の各実施形態について図面に基づき詳細に説明する。

【0022】

図1は、第1の実施形態に係る電子時計の構成の概要を示すブロック図である。電子時計1は、指針11により時刻を表示するアナログ式の時計である。

【0023】

電子時計1は、不図示の水晶振動子によって所定の基準信号を出力する発振回路2と、

10

20

30

40

50

基準信号を入力して各回路の制御と時刻の歩進を行う制御回路 3 と、駆動パルス発生回路 4 と、針位置判定回路 6 と、ドライバ回路 20 と、針ズレ防止回路 30 と、ステップモータ 40 とを有している。

【0024】

ステップモータ 40 は、コイル C と、ロータ 41 とを含む。ロータ 41 は、2 極磁化された円盤状の回転体であり、その回転に伴い指針 11 を駆動させる。コイル C は端子 O1、O2 を有している。端子 O1、O2 に、ドライバ回路 20 から出力される駆動波形が入力される。

【0025】

駆動パルス発生回路 4 は、制御回路 3 に制御され、ステップモータ 40 を駆動する駆動パルスをパルス選択回路 33 へ出力する。なお、図示は省略するが、電子時計 1 は、駆動パルスよりも駆動力の大きい補正パルスを出力する補正パルス発生回路をさらに有している。

10

【0026】

針ズレ防止回路 30 は、検出回路 31 と、ロックパルス発生回路 32 と、パルス選択回路 33 とを含む。

【0027】

検出回路 31 は、ステップモータ 40 のコイル C に発生する逆起電流に基づいて、ロータ 41 の動きを検出する。また、検出回路 31 は、衝撃検出回路 311 を含んでいる。衝撃検出回路 311 は、ステップモータ 40 のコイル C に発生する逆起電流に基づいて、電子時計 1 に発生した衝撃を検出し、衝撃を検出した場合、衝撃信号を制御回路 3 へ出力する。なお、衝撃検出回路 311 は、コンパレータを含んでおり、逆起電流の電流値と所定の閾値  $t_h$  とを比較し、逆起電流の電流値の最大値が所定の閾値  $t_h$  以上である場合、衝撃信号を出力するとよい。また、電子時計 1 は、衝撃検出回路 311 により衝撃信号が出力された回数をカウントする衝撃検出カウンタ 7 を有している。

20

【0028】

ロックパルス発生回路 32 は、衝撃検出回路 311 により衝撃が検出された際に、ロータ 41 を制動するロックパルスをパルス選択回路 33 へ出力する。

【0029】

パルス選択回路 33 は、駆動パルス発生回路 4 が出力した駆動パルスを入力し、複数種類の駆動パルスのうちドライバ回路 20 へ出力する駆動パルスの波形を選択する。選択された駆動パルスは、ドライバ回路 20 へ出力される。ステップモータ 40 は、パルス選択回路 33 から出力された駆動パルスに基づいて、指針 11 を駆動させる。電子時計 1 は、指針 11 として、時刻を表示する秒針 11a、分針、時針を少なくとも有しているとよい。

30

【0030】

また、パルス選択回路 33 は、ロックパルス発生回路 32 が発生したロックパルスを入力し、複数種類のロックパルスのうちドライバ回路 20 へ出力するロックパルスを選択する。選択されたロックパルスは、ドライバ回路 20 へ出力される。パルス選択回路 33 から出力されたロックパルスに基づいて、ロータ 41 が制動される。

【0031】

駆動パルスが 1 秒毎に出力されることにより、ロータ 41 の動きに伴い秒針 11a が運針する。駆動パルスが出力されていない期間において、電子時計 1 に衝撃が発生すると、ロータ 41 が静止状態を維持できず、秒針 11a に位置ズレが生じてしまう。ロックパルスは、秒針 11a の位置ズレを抑制するために出力されるものである。

40

【0032】

図 2 は、ステップモータのコイルに発生する逆起電流の波形の一例を示す図である。図 2 の横軸は時間  $[t]$  を示しており、縦軸は逆起電流の電流値  $[A]$  を示している。なお、図 2 に示す波形は、秒針 11a の運針が停止している際に衝撃が発生した場合に、検出回路 31 により検出される逆起電流の一例である。

【0033】

50

図 2 において、衝撃波形 W 1 は、比較的大きい衝撃が発生した場合の逆起電流を示しており、衝撃波形 W 2 は、比較的小さい衝撃が発生した場合の逆起電流を示している。また、図 2 に示す閾値  $t_h$  は、衝撃検出回路 3 1 1 が、衝撃信号を制御回路 3 へ出力する基準となる電流値である。図 2 に示す衝撃波形 W 1 の逆起電流を検出回路 3 1 1 が検出した場合、衝撃検出回路 3 1 1 は、制御回路 3 へ衝撃信号を出力する。一方、図 2 に示す衝撃波形 W 2 の逆起電流を検出回路 3 1 1 が検出した場合、衝撃検出回路 3 1 1 は、制御回路 3 へ衝撃信号を出力しない。

【 0 0 3 4 】

次に、図 3 を参照して、秒針 1 1 a の位置ズレの判定について説明する。図 3 ( a ) は、第 1 の実施形態における秒針の位置ズレの判定を行うための構造を模式的に示す断面図である。図 3 ( b ) は、第 1 の実施形態における秒針の位置ズレの判定を行うための構造を模式的に示す平面図である。

10

【 0 0 3 5 】

針位置判定回路 6 は、電子時計 1 が備える時刻を示す指針が基準位置からずれているか否かを判定する。第 1 の実施形態においては、秒針 1 1 a が、0 秒を示す基準位置からずれているか否かを、1 分毎、すなわち秒針 1 1 a が 1 回転する毎に判定する。

【 0 0 3 6 】

秒針 1 1 a は、ロータ 4 1 の回転が輪列を介して伝達されることにより駆動する。当該輪列は、図 3 ( a )、図 3 ( b ) に示す歯車 6 1 を含むとよい。歯車 6 1 は、中心軸 6 1 a を中心に回転し、貫通孔 6 1 b を有している。歯車 6 1 は、秒針 1 1 a が 6 0 回転 ( 6 0 秒分 ) するのに伴って 1 回転する。

20

【 0 0 3 7 】

また、電子時計 1 は、発光部 6 2 と、貫通孔 6 1 b を介して反対側に設けられる受光部 6 3 とを有するとよい。秒針 1 1 a が 0 秒を示す基準位置に存在する場合、針位置判定回路 6 は、受光部 6 3 が貫通孔 6 1 b を介して発光部 6 2 から出射された光 L を受光し、制御回路 3 へ光検出信号を出力する。一方、秒針 1 1 a が 0 秒を示す基準位置に存在しない場合、針位置判定回路 6 は、受光部 6 3 は発光部 6 2 から出射された光 L を受光せず ( 検出した光量が所定の閾値よりも小さく )、光検出信号を出力しない。

【 0 0 3 8 】

秒針 1 1 a に位置ズレが生じていない場合、制御回路 3 で歩進する時刻の秒桁が 0 秒の時、すなわち、基準位置で受光部 6 3 は 1 分間に 1 回、発光部 6 2 から出射された光 L を受光することとなる。一方、秒針 1 1 a に位置ズレが生じている場合、発光部 6 2 から出射される光 L は、歯車 6 1 の貫通孔 6 1 b を通過しない。そのため、受光部 6 3 は、発光部 6 2 から出射される光 L を受光しない。基準位置で光 L を受光しない場合、光 L を受光するまで毎秒、発光部 6 2 から光 L が出射されることとなる。受光部 6 3 が貫通孔 6 1 b を通過した光 L を受光した経過秒より、時刻のズレ量が判明する。そして、当該ズレ量に基づいて針を移動する。

30

【 0 0 3 9 】

制御回路 3 は、基準位置で針位置判定回路 6 からの光検出信号を入力しなかった場合、秒針 1 1 a に位置ズレが生じていると判定する。そして、制御回路 3 は、秒針 1 1 a に位置ズレが生じていると判定した場合、針位置修正処理を行う。具体的には、制御回路 3 は、秒針 1 1 a の位置ズレを修正するように、ドライバ回路 2 0 に入力される駆動パルスを制御する。

40

【 0 0 4 0 】

なお、図 3 は秒針の位置ズレの判定方法の一例であり、これに限られるものではなく、秒針 1 1 a が基準位置からズレているか否かを判定できるものであれば、他の構造を採用しても構わない。

【 0 0 4 1 】

ここで、時計においては指針 1 1 により時刻を正確に表示することが最も重要な基本機能であり、指針 1 1 に位置ズレが生じないことが好ましい。しかしながら、電子時計 1 が

50

落下してしまった場合や、電子時計 1 を装着するユーザが凹凸のある道を走行する場合等において、外部衝撃が電子時計 1 に発生し、指針 1 1 の位置がずれてしまうことがある。そこで、上述のように、ロータ 4 1 を制動するロックパルスを出力する構成を採用するが、ロックパルスの強度が足りない場合、指針 1 1 に位置ズレが生じてしまう。また、ロックパルスの強度が必要以上に大きい場合、消費電力が不要に大きくなってしまう。

【 0 0 4 2 】

そこで、第 1 の実施形態においては、針位置修正処理の発生と、検出された衝撃とに基づいて、出力されるロックパルスのデューティ比を変更し、最適な強度のロックパルスを出力する構成を採用した。

【 0 0 4 3 】

具体的には、任意のある期間（第 1 の期間）、例えば秒針 1 1 a が 1 周回転する間に、衝撃が検出されて、ロックパルスが出力されたにも関わらず、針位置修正処理が発生した場合、ロックパルスの強度を上げるために出力されるロックパルスのデューティ比を上げることとした。これは、現在のロックパルスの強度が十分ではなく、ロータ 4 1 の静止状態を保持できず、衝撃によりロータ 4 1 の位置がズレてしまったと考えられるためである。

【 0 0 4 4 】

また、任意のある期間（第 2 の期間）、例えば秒針 1 1 a が 1 周回転する間に、所定の閾値（第 2 の閾値）より多い回数（衝撃検出カウンタのカウント値）の衝撃が検出されたにも関わらず、針位置修正処理が発生しなかった場合、ロックパルスの強度を下げるために出力されるロックパルスのデューティ比を下げることにした。これは、現在のロックパルスの強度が必要以上に大きく、消費電力が不要に大きい状態であると考えられるためである。

【 0 0 4 5 】

図 4 ~ 図 6 を参照して、第 1 の実施形態の制御回路の処理について説明する。図 4 は、第 1 の実施形態の制御回路が行う処理を示すフローチャートである。図 5 は、第 1 の実施形態の制御回路が行う各秒処理を示すフローチャートである。図 6 は、第 1 の実施形態の制御回路が行う各分処理を示すフローチャートである。

【 0 0 4 6 】

制御回路 3 は、指針 1 1 の運針、衝撃検出、針位置修正等の処理以外の種々の処理を行う（図 4 に示すその他の処理、ステップ S 1 ）。その他の処理は、例えば、受信回路による電波の受信処理や、ソーラパネルにおける発電量の検出処理など、種々の処理を含むものであるが、ここではその詳細の説明については省略する。

【 0 0 4 7 】

制御回路 3 は、正秒になったタイミングにおいて（ステップ S 2 の Y E S ）、図 5 に示す各秒処理を行う（ステップ S 3 ）。なお、正秒とは、N . 0 0 秒（N は 0 ~ 5 9 の整数）を示す時刻であり、1 秒毎に訪れる時刻である。すなわち、制御回路 3 は、1 秒毎に、各秒処理を行う。

【 0 0 4 8 】

また、制御回路 3 は、M 分 0 0 秒（M は 0 ~ 5 9 の整数）になったタイミングにおいて（ステップ S 4 の Y E S ）、図 6 に示す各分処理を行う（ステップ S 5 ）。すなわち、制御回路 3 は、1 分毎に、各分処理を行う。

【 0 0 4 9 】

次に、図 5 を参照して、図 4 に示すステップ S 3 における各秒処理について説明する。制御回路 3 は、衝撃検出処理を禁止した上で（ステップ S 5 1 ）、駆動パルス発生回路 4 及びパルス選択回路 3 3 を制御することにより、駆動パルスを出力させる（ステップ S 5 2 ）。これにより、ロータ 4 1 が回転し、秒針 1 1 a が 1 秒分運針する。

【 0 0 5 0 】

その後、制御回路 3 は、衝撃検出処理を開始する（ステップ S 5 3 ）。制御回路 3 は、衝撃検出回路 3 1 1 が検出した衝撃信号を入力した場合（ステップ S 5 4 の Y E S ）、ロックパルス発生回路 3 2 及びパルス選択回路 3 3 を制御することにより、ロックパルスを

10

20

30

40

50

出力させる（ステップ S 5 5）。また、制御回路 3 は、ロックパルスが出力された後、衝撃検出カウンタ 7 におけるカウント値 A を + 1 アップさせる（ステップ S 5 6）。

【 0 0 5 1 】

次に、図 6 を参照して、図 4 に示すステップ S 5 における各分処理について説明する。制御回路 3 は、秒針 1 1 a が基準位置からズレていないか否かを判定する針位置判定処理を開始する（ステップ S 6 1）。制御回路 3 は、針位置判定回路 6 からの光検出信号を入力しなかった場合、すなわち、秒針 1 1 a が基準位置から針ズレありと判定した場合（ステップ S 6 2 の Y E S）、駆動パルス発生回路 4 及びパルス選択回路 3 3 を制御することにより、針位置修正処理を行う（ステップ S 6 3）。また、制御回路 3 は、針位置修正処理が発生したことを示す針位置修正フラグ  $F_B$  を立てる（ $F_B = 1$ ）（ステップ S 6 4）。 10

【 0 0 5 2 】

制御回路 3 は、ある任意の第 1 の期間において、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っており（ $F_B = 1$ ）（ステップ S 6 5 の Y E S）、かつ、衝撃検出カウンタ 7 のカウント値 A が 0（第 1 の閾値）よりも大きい場合（ステップ S 6 6 の Y E S）、ロックパルス発生回路 3 2 及びパルス選択回路 3 3 を制御することにより、次回衝撃が発生した場合に出力されるロックパルスのデューティ比をアップ（DUTY\_UP!）させる（ステップ S 6 7）。すなわち、現在のロックパルスの強度が十分ではないと判断し、ロックパルスの強度を上げる。なお、上記第 1 の閾値は 0 よりも大きい整数であっても構わない。

【 0 0 5 3 】

制御回路 3 は、ある任意の第 2 の期間において、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っておらず（ $F_B = 0$ ）（ステップ S 6 5 の N O）、かつ、衝撃検出カウンタ 7 のカウント値 A が所定の閾値  $A_{th1}$ （第 2 の閾値）よりも大きい（ $A > A_{th1}$ ）場合（ステップ S 6 8 の Y E S）、ロックパルス発生回路 3 2 及びパルス選択回路 3 3 を制御することにより、次回衝撃が発生した場合に出力されるロックパルスのデューティ比をダウン（DUTY\_DOWN!）させる（ステップ S 6 9）。すなわち、現在のロックパルスの強度が必要以上に大きいと判断し、ロックパルスの強度を下げる。 20

【 0 0 5 4 】

また、制御回路 3 は、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っておらず（ $F_B = 0$ ）（ステップ S 6 5 の N O）、かつ、衝撃検出カウンタ 7 のカウント値 A が所定の閾値  $A_{th1}$ （第 2 の閾値）以下（ $A > A_{th1}$  ではない）の場合（ステップ S 6 8 の N O）、現在のロックパルスの強度が妥当であると判断し、S 6 1 0 の処理へ移行する。また、制御回路 3 は、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っており（ $F_B = 1$ ）（ステップ S 6 5 の Y E S）、かつ、衝撃検出カウンタ 7 のカウント値 A が 0（第 1 の閾値）以下（ $A > 0$  ではない）である場合（ステップ S 6 6 の N O）、現在のロックパルスの強度が妥当であると判断し、S 6 1 0 の処理へ移行する。 30

【 0 0 5 5 】

また、各分処理の最後に、針位置修正フラグ  $F_B$ 、及び衝撃検出カウンタ 7 のカウント値 A をクリア（ $F_B = 0$ 、 $A = 0$ ）する（ステップ S 6 1 0）。このように、各分処理毎に、針位置修正フラグ  $F_B$ 、及び衝撃検出カウンタ 7 のカウント値 A をクリアすることにより、直近の 1 分間（秒針 1 a が 1 周する間）におけるロックパルスが適切な強度であるか否かを判定することができる。 40

【 0 0 5 6 】

図 7 は、第 1 の実施形態において出力されるロックパルスの波形の例を示す図である。図 7（a）～図 7（e）においては、出力期間が同じであり、デューティ比が互いに異なるロックパルスを示している。

【 0 0 5 7 】

図 7（a）はデューティ比が 8 / 3 2 のロックパルスを示している。図 7（b）はデューティ比 2 4 / 3 2 のロックパルスを示している。図 7（c）はデューティ比が 2 8 / 3 2 のロックパルスを示している。また、図 7（d）は、前半がフルパルス（デューティ比が 3 2 / 3 2）であり、後半のデューティ比が 2 8 / 3 2 のロックパルスを示している。 50

図 7 ( e ) は、フルパルスのロックパルスを示している。

【 0 0 5 8 】

第 1 の実施形態に係る電子時計 1 においては、図 7 に示すように、波形の異なる複数種類のロックパルスをドライバ回路 2 0 へ出力可能である。いずれの波形のロックパルスを出力するかは、パルス選択回路 3 3 において選択されるとよい。

【 0 0 5 9 】

デューティ比が大きい程、ロックパルスの強度は大きくなり、また、消費電力も大きくなる。すなわち、図 7 ( e ) に示す波形のロックパルスの強度が最も大きく、また、消費電力が最も大きい。図 7 ( a ) に示す波形のロックパルスの強度が最も小さく、また、消費電力が最も小さい。

10

【 0 0 6 0 】

例えば、制御回路 3 は、現在のロックパルスが図 7 ( b ) に示す波形のものである場合、図 6 のステップ S 6 7 においてデューティ比を上げる場合、次回出力されるロックパルスを図 7 ( c ) に示す波形のものに切り替えるとよい。また、例えば、制御回路 3 は、現在のロックパルスが図 7 ( b ) に示す波形のものである場合、図 6 のステップ S 6 9 においてデューティ比を下げる場合、次回出力されるロックパルスを図 7 ( a ) に示す波形のものに切り替えるとよい。

【 0 0 6 1 】

なお、図 7 に示すロックパルスの波形は一例であり、これに限られるものではない。また、図 7 においては 5 つの波形パターンを示したが、これに限られるものではなく、波形のパターン数はこれより多くてもよい。

20

【 0 0 6 2 】

次に、図 8 ~ 図 1 0 を参照して、第 1 の実施形態の第 1 の変形例について説明する。図 8 は、第 1 の変形例の制御回路が行う処理を示すフローチャートである。図 9 は、第 1 の変形例の制御回路が行う各分処理を示すフローチャートである。図 1 0 は、第 1 の変形例の制御回路が行う各時処理を示すフローチャートである。なお、第 1 の変形例における各秒処理は、図 5 で示したものと同一であるため、ここでの説明及び図示は省略する。また、図 4、図 6 で示した処理と同様の処理については、同じ符号を用いて適宜説明を省略する。

【 0 0 6 3 】

なお、第 1 の変形例の電子時計 1 は、図 1 で示した構成に加えて、不図示のデューティ比ダウンカウンタを有しているとよい。

30

【 0 0 6 4 】

制御回路 3 は、M 分 0 0 秒 ( M は 0 ~ 5 9 の整数 ) になったタイミングにおいて ( ステップ S 4 の Y E S )、図 9 に示す各分処理を行う ( ステップ S 8 5 )。すなわち、制御回路 3 は、1 分毎に、各分処理を行う。

【 0 0 6 5 】

また、制御回路 3 は、P 時 0 0 分 0 0 秒 ( P は 0 ~ 2 3 の整数 ) になったタイミングにおいて ( ステップ S 8 6 )、図 1 0 に示す各時処理を行う ( ステップ S 8 7 )。すなわち、制御回路 3 は、1 時間毎に、各時処理を行う。

40

【 0 0 6 6 】

次に、図 9 を参照して、図 8 に示すステップ S 8 5 における各分処理について説明する。制御回路 3 は、秒針 1 1 a が基準位置からずれていないか否かを判定する針位置判定処理を開始する ( ステップ S 6 1 )。制御回路 3 は、針位置判定回路 6 からの光検出信号を入力しなかった場合、すなわち、秒針 1 1 a が基準位置からずれている ( 針ズレあり ) と判定した場合 ( ステップ S 6 2 の Y E S )、駆動パルス発生回路 4 及びパルス選択回路 3 3 を制御することにより、針位置修正処理を行う ( ステップ S 6 3 )。また、制御回路 3 は、針位置修正処理が発生したことを示す針位置修正フラグ  $F_B$  を立てる (  $F_B = 1$  ) ( ステップ S 6 4 )。

【 0 0 6 7 】

50

制御回路 3 は、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っており ( $F_B = 1$ ) (ステップ S 6 5 の YES)、かつ、衝撃検出カウンタ 7 のカウント値  $A$  が 0 よりも大きい ( $A > 0$ ) 場合 (ステップ S 6 6 の YES)、ロックパルス発生回路 3 2 及びパルス選択回路 3 3 を制御することにより、次回衝撃が発生した場合に出力されるロックパルスのデューティ比をアップ (DUTY\_UP!) させる (ステップ S 6 7)。すなわち、現在のロックパルスの強度が十分ではないと判断し、ロックパルスの強度を上げる。

【 0 0 6 8 】

制御回路 3 は、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っておらず ( $F_B = 0$ ) (ステップ S 6 5 の NO)、かつ、衝撃検出カウンタ 7 のカウント値  $A$  が所定の閾値  $A_{th2}$  よりも大きい ( $A > A_{th2}$ ) 場合 (ステップ S 9 8 の YES)、デューティ比ダウンカウンタのカウント値  $n$  をアップする ( $n = n + 1$ ) (ステップ S 9 9)。一方、制御回路 3 は、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っておらず ( $F_B = 0$ ) (ステップ S 6 5 の NO)、かつ、衝撃検出カウンタ 7 のカウント値  $A$  が所定の閾値  $A_{th2}$  以下 ( $A > A_{th2}$  ではない) の場合 (ステップ S 9 8 の NO)、デューティ比ダウンカウンタのカウント値  $n$  をアップしない。また、制御回路 3 は、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っている場合 ( $F_B = 1$ ) (ステップ S 6 5 の YES) デューティ比ダウンカウンタのカウント値  $n$  をアップしない。

10

【 0 0 6 9 】

また、各分処理の最後に、針位置修正フラグ  $F_B$ 、及び衝撃検出カウンタ 7 のカウント値  $A$  をクリア ( $F_B = 0$ 、 $A = 0$ ) する (ステップ S 6 1 0)。

【 0 0 7 0 】

さらに、図 1 0 を参照して、図 8 に示すステップ S 8 7 における各時処理について説明する。

20

【 0 0 7 1 】

制御回路 3 は、デューティ比ダウンカウンタのカウント値  $n$  が、所定の閾値  $n_{th}$  よりも大きい ( $n > n_{th}$ ) 場合 (ステップ S 1 0 1 の YES)、ロックパルス発生回路 3 2 及びパルス選択回路 3 3 を制御することにより、次回衝撃が発生した場合に出力されるロックパルスのデューティ比をダウン (DUTY\_DOWN!) させる (ステップ S 1 0 2)。一方、制御回路 3 は、デューティ比ダウンカウンタのカウント値  $n$  が、所定の閾値  $n_{th}$  以下 ( $n > n_{th}$  ではない) の場合 (ステップ S 1 0 1 の NO)、現在のロックパルスのデューティ比を維持する。

30

【 0 0 7 2 】

また、各時処理の最後に、デューティ比ダウンカウンタのカウント値  $n$  をクリア ( $n = 0$ ) する (ステップ S 1 0 3)。

【 0 0 7 3 】

第 1 の変形例においては、ロックパルスのデューティ比が必要以上に大きいと思われる場合において、各分処理において即座にダウンさせるのではなく、直近の 1 時間の各分処理における 6 0 回分の結果に応じて、ダウンさせることとした。これにより、衝撃の誤検出などによって、本来ロックパルスのデューティ比を下げるべきではない状態において、ロックパルスのデューティ比を下げてしまうことによりロータ 4 1 の静止状態を保持できなくなってしまう可能性を低減することができる。その結果、秒針 1 1 a に位置ズレが生じてしまう可能性を低減することができる。

40

【 0 0 7 4 】

次に、図 1 1 ~ 図 1 4 を参照して、第 1 の実施形態の第 2 の変形例について説明する。図 1 1 は、第 2 の変形例の制御回路が行う処理を示すフローチャートである。図 1 2 は、第 2 の変形例の制御回路が行う各秒処理を示すフローチャートである。図 1 3 は、第 2 の変形例の制御回路が行う各分処理を示すフローチャートである。図 1 4 は、第 2 の変形例の制御回路が衝撃検出から所定時間経過した際に行う処理を示すフローチャートである。なお、図 4 ~ 図 6 で示した処理と同様の処理については、同じ符号を用いて適宜説明を省略する。

【 0 0 7 5 】

50

第2の変形例の電子時計1は、図1で示した構成に加えて、不図示の衝撃を検知してからの経過時間を計測する時間カウンタを有しているといふ。

【0076】

制御回路3は、正秒になった（正秒（00 msec））タイミングにおいて（ステップS2のYES）、図12に示す各秒処理を行う（ステップS113）。すなわち、制御回路3は、1秒毎に、各秒処理を行う。

【0077】

また、制御回路3は、M分00秒（Mは0～59の整数）になった（00秒）タイミングにおいて（ステップS4のYES）、図13に示す各分処理を行う（ステップS115）。すなわち、制御回路3は、1分毎に、各分処理を行う。

10

【0078】

また、制御回路3は、時間カウンタのカウント値Tが、所定の閾値T<sub>th</sub>以上（T > T<sub>th</sub>）となったタイミングにおいて（ステップS116）、図14に示す処理を行う（ステップS117）。なお、時間カウンタは、1秒毎に時刻をカウントするものであり、閾値T<sub>th</sub>は、例えば、30分00秒、2時間00分00秒等であるといふ。

【0079】

次に、図12を参照して、図11に示すステップS113における各秒処理について説明する。

【0080】

制御回路3は、衝撃検出回路311が検出した衝撃信号を入力した（衝撃検出あり）場合（ステップS54のYES）、ロックパルス発生回路32及びパルス選択回路33を制御することにより、ロックパルスを出力させる（ステップS55）。また、制御回路3は、ロックパルスが出力された後、衝撃検出カウンタ7におけるカウンタをアップ（A = A + 1）させる（ステップS56）。

20

【0081】

さらに、制御回路3は、時間カウンタのカウント値Tが0である（T > 0ではない）場合（ステップS127のNO）、時間カウンタによる時間カウントを開始する（ステップS128）。また、制御回路3は、衝撃検出回路311が検出した衝撃信号の入力がない（衝撃検出なし）場合（ステップS54のNO）、本処理を終了する。

【0082】

次に、図13を参照して、図11に示すステップS115における各分処理について説明する。

30

【0083】

制御回路3は、針位置修正フラグF<sub>B</sub>が立っており（F<sub>B</sub> = 1）（ステップS135のYES）、かつ、衝撃検出カウンタ7のカウント値Aが0よりも大きい（A > 0）場合（ステップS136のYES）、ロックパルス発生回路32及びパルス選択回路33を制御することにより、次回衝撃が発生した場合に出力されるロックパルスのデューティ比をアップ（DUTY\_UP!）させる（ステップS137）。すなわち、現在のロックパルスの強度が十分ではないと判断し、ロックパルスの強度を上げる。また、制御回路3は、針位置修正フラグF<sub>B</sub>が立っていない（F<sub>B</sub> = 1ではない）場合（ステップS135のNO）、ステップS138の処理へ移行し、針位置修正フラグF<sub>B</sub>、及び衝撃検出カウンタ7のカウント値Aをクリア（F<sub>B</sub> = 0、A = 0）する。また、制御回路3は、針位置修正フラグF<sub>B</sub>が立っており（F<sub>B</sub> = 1）（ステップS135のYES）、かつ、衝撃検出カウンタ7のカウント値Aが0である場合（ステップS136のNO）、ステップS138の処理へ移行する。

40

【0084】

各分処理の最後に、針位置修正フラグF<sub>B</sub>、及び衝撃検出カウンタ7のカウント値Aをクリアする（ステップS138）。

【0085】

次に、図14に示す処理について説明する。図14に示す処理は、衝撃の発生から所定

50

の時間（閾値  $T_{th}$ ）が経過した（ $T > T_{th}$ ）際（図 11 の S 116 の YES）に行われる図 11 のステップ S 117 の処理である。

【0086】

制御回路 3 は、衝撃検出カウンタ 7 のカウント値  $A$  が所定の閾値  $A_{th3}$  よりも大きく、かつ、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っていない場合（ $A > A_{th3}$  かつ  $F_B = 0$ ）（ステップ S 141 の YES）、次回衝撃が発生した場合に出力されるロックパルスのデューティ比をダウン（DUTY\_DOWN!）させる（ステップ S 142）。すなわち、ロックパルスの強度を下げる。その後、経過時間カウンタのカウント値  $T$ 、針位置修正フラグ  $F_B$ 、及び衝撃検出カウンタ 7 のカウント値  $A$  をクリア（ $T = 0$ 、 $F_B = 0$ 、 $A = 0$ ）する（ステップ S 143）。

10

【0087】

第 2 の変形例においては、最新の衝撃が発生してから所定の時間が経過した後において、秒針 11a が 1 回転する間に、所定の閾値  $A_{th3}$  よりも多い回数の衝撃が検出されたにも関わらず、針位置修正処理が発生しなかった場合、出力されるロックパルスのデューティ比を下げることにした。これは、電子時計 1 を装着するユーザが衝撃を発生しやすい環境にいるにも関わらず、針位置がズレていないことより、現在のロックパルスの強度が必要以上に大きく、消費電力が不要に大きい状態であると考えられるためである。

【0088】

なお、第 1 の実施形態及びその変形例においては、ロックパルスのデューティ比を変更する例について説明したが、これに限られるものではなく、ロータ 41 に対する保持力、すなわち、ロックパルスの強度を変更するものであればよい。例えば、ロックパルスのデューティ比を上げる代わりに、ロックパルスの出力期間を長くしたり、ロックパルスの各チャップターの電圧の絶対値を大きくしたりすることにより、ロータ 41 に対する保持力を強くするとよい。

20

【0089】

次に、図 15、図 16 を参照して、第 2 の実施形態について説明する。図 15 は、第 2 の実施形態の制御回路が行う各分処理を示すフローチャートである。なお、第 2 の実施形態における各分処理以外の処理は、第 1 の実施形態の図 4、図 5 で示したものと同等であるため、ここでの説明及び図示は省略する。また、第 1 の実施形態の図 6 で示した処理と同様の処理については、同じ符号を用いて適宜説明を省略する。

30

【0090】

制御回路 3 は、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っており（ $F_B = 1$ ）（ステップ S 65 の YES）、かつ、衝撃検出カウンタ 7 のカウント値  $A$  が所定の閾値  $A_{th4}$ （第 3 の閾値）よりも小さい場合（ステップ S 156 の YES）、衝撃検出の感度を上げる（S 157）。すなわち、衝撃検出回路 311 により衝撃信号が出力される条件を緩くする。直近の 1 分間において、針位置修正処理が行われており、かつ、衝撃の発生が比較的少ない場合、ロックパルスが出力される条件が厳しい可能性があるためである。

【0091】

制御回路 3 は、任意の期間の第 2 の期間において、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っておらず（ $F_B = 1$  ではない）（ステップ S 65 の NO）、かつ、衝撃検出カウンタ 7 のカウント値  $A$  が所定の閾値  $A_{th5}$ （第 4 の閾値）よりも大きい場合（ $A > A_{th5}$ ）（ステップ S 158 の YES）、衝撃検出の感度を下げる（感度\_DOWN!）（ステップ S 159）。すなわち、衝撃検出回路 311 により衝撃信号が出力される条件を厳しくする。直近の 1 分間において、針位置修正処理が行われておらず、かつ、衝撃の発生が比較的多い場合、ロックパルスが出力される条件が緩い可能性があるためである。また、制御回路 3 は、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っており（ $F_B = 1$ ）（ステップ S 65 の YES）、かつ、衝撃検出カウンタ 7 のカウント値  $A$  が所定の閾値  $A_{th4}$ （第 3 の閾値）よりも大きい場合（ $A < A_{th4}$  ではない）（ステップ S 156 の NO）、ステップ S 610 の針位置修正フラグ  $F_B$ 、及び衝撃検出カウンタ 7 のカウント値  $A$  をクリア（ $F_B = 0$ 、 $A = 0$ ）する処理に移行する。また、制御回路 3 は、針位置修正フラグ  $F_B$  が立っておらず（ $F_B$

40

50

= 1ではない) (ステップS 6 5のNO)、かつ、衝撃検出カウンタ7のカウント値Aが所定の閾値A t h 5 (第4の閾値) 以下 ( $A > A t h 5$ ではない) の場合 (ステップS 1 5 8のNO)、ステップS 6 1 0の針位置修正フラグF<sub>B</sub>、及び衝撃検出カウンタ7のカウント値Aをクリア (F<sub>B</sub> = 0、A = 0) する処理に移行する。

【0092】

第2の実施形態においては、ロックパルスが出力される条件を適切に設定することにより、消費電力を抑制すると共に、指針の位置ズレを防止することができる。

【0093】

図16は、第2の実施形態における検出回路の概要を示す回路図である。第2の実施形態においては、検出回路31における検出抵抗の抵抗値を可変とする構成を採用することにより、検出感度を変更する構成を採用した。第2の実施形態において、検出回路31は、衝撃検出のON、OFFを切り替えるトランジスタTR1、TR2を含んでいる。また、検出回路31は、抵抗R1~R3を含む検出抵抗と、衝撃により発生する逆起電流を検出する際の検出抵抗の抵抗値を切り替えるトランジスタTR3~TR6を含んでいる。

10

【0094】

検出回路31は、検出抵抗の抵抗値に応じた逆起電流の波形を取得する。検出抵抗の抵抗値を大きくすることにより、取得される逆起電流によって発生する逆起電圧が大きくなるため、検出感度は上がる。すなわち、ロックパルスが出力されやすくなる。一方、検出抵抗の抵抗値を小さくすることにより、取得される逆起電流によって発生する逆起電圧が小さくなるため、検出感度が下がる。すなわち、ロックパルスが出力されにくくなる。

20

【0095】

なお、図16で示した回路図は一例であり、抵抗の数や配置などはこれに限られるものではなく、検出抵抗の抵抗値を変更可能な回路構成であればよい。

【0096】

なお、検出感度の変更は、検出抵抗の抵抗値を変更することにより行われるものに限られず、図2に示す閾値t hを変更することにより行ってもよい。閾値t hを高くすると、検出感度は下がる。すなわち、ロックパルスが出力されやすくなる。閾値t hを低くすると、検出感度は上がる。すなわち、ロックパルスが出力されにくくなる。

【0097】

なお、第1の実施形態及びその変形例においては、針位置修正処理が発生した回数をカウントするカウンタをさらに設けて、制御回路3が、当該カウンタのカウント値と、衝撃検出カウンタ7のカウント値とに基づいて、針ズレ防止回路を制御しても、検出感度を制御してもよい。

30

また、第2の実施形態は第1の実施形態及びその変形例において併用しても良い。

【0098】

また、衝撃検出回路311は、発生した衝撃の大きさ (逆起電流の電流値) によって、出力する衝撃信号を変えてもよい。この場合、衝撃検出カウンタ7が、大きな衝撃が発生した場合に出力される衝撃信号に基づいてカウント値を上げるカウンタと、小さな衝撃が発生した場合に出力される衝撃信号に基づいてカウント値を上げるカウンタとを含むとよい。そして、制御回路3が、それぞれのカウント値に基づいて、針ズレ防止回路30を制御するとよい。

40

【0099】

以上、本発明に係る実施形態について説明したが、この実施形態に示した具体的な構成は一例として示したものであり、本発明の技術的範囲をこれに限定することは意図されていない。当業者は、これら開示された実施形態を適宜変形してもよく、本明細書にて開示される発明の技術的範囲は、そのようになされた変形をも含むものと理解すべきである。

【符号の説明】

【0100】

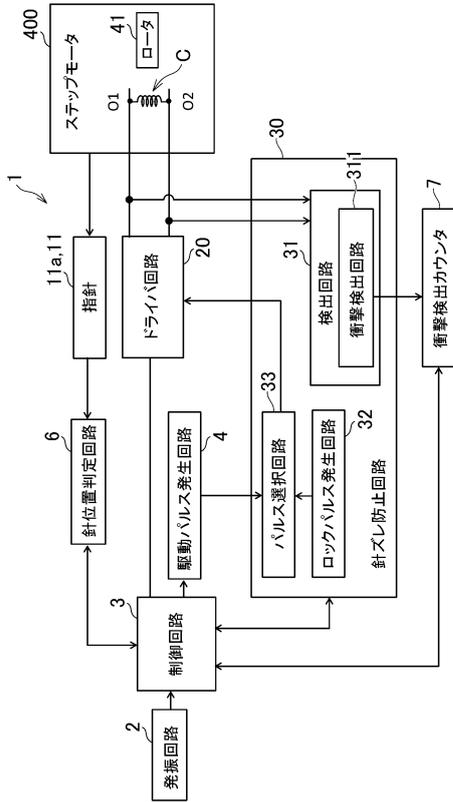
1 電子時計、2 発振回路、3 制御回路、4 駆動パルス発生回路、6 針位置判定回路、61 歯車、61a 中心軸、61b 貫通孔、62 発光部、63 受光部、7 衝

50

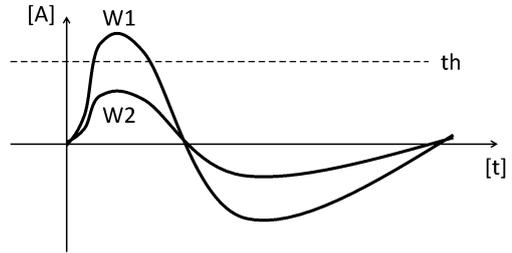
撃検出カウンタ、11 指針、11a 秒針、20 ドライバ回路、30 針ズレ防止回路、31 検出回路、311 衝撃検出回路、32 ロックパルス発生回路、33 パルス選択回路、40 ステップモータ、41 ロータ、C コイル。

【図面】

【図1】



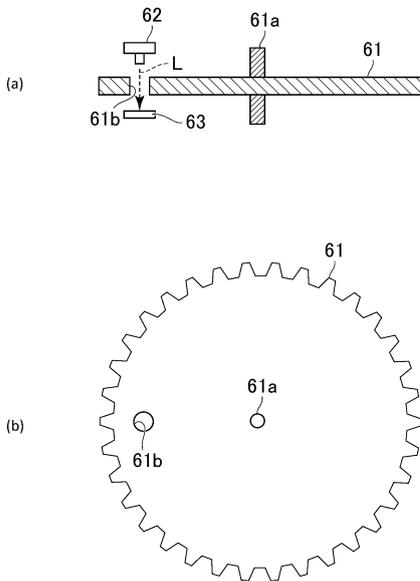
【図2】



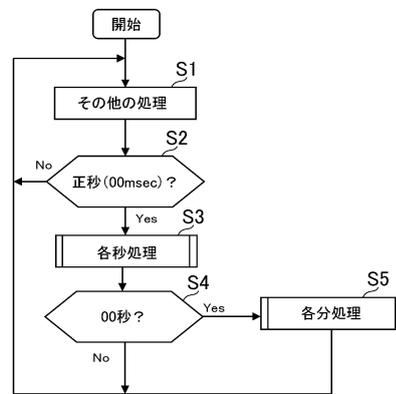
10

20

【図3】



【図4】

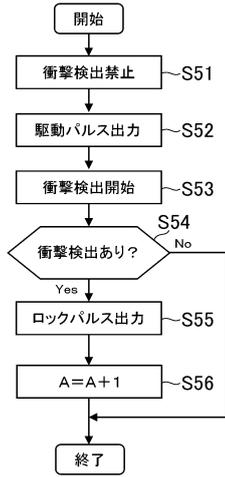


30

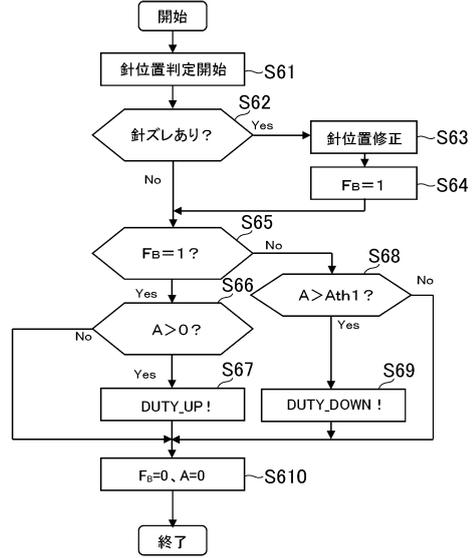
40

50

【 図 5 】

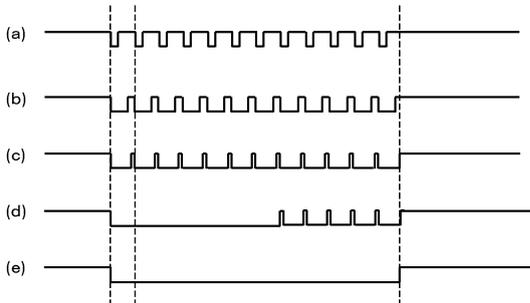


【 図 6 】

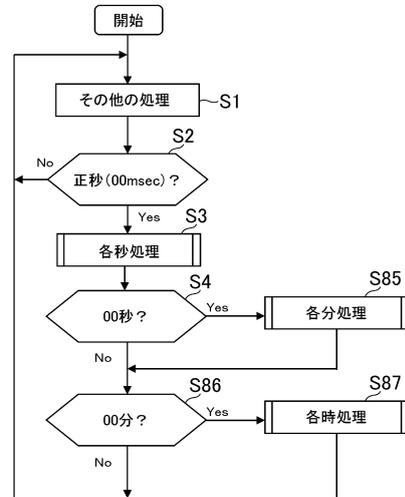


10

【 図 7 】



【 図 8 】



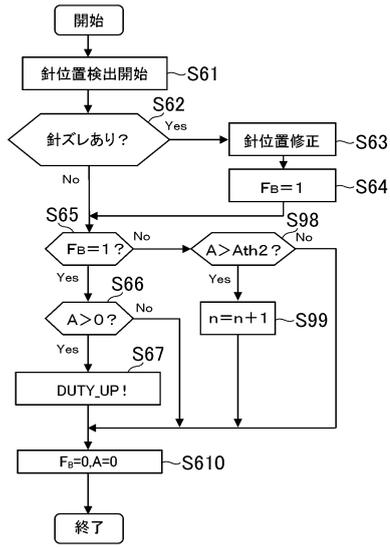
20

30

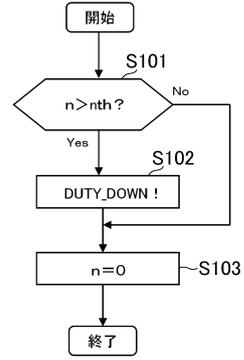
40

50

【図 9】

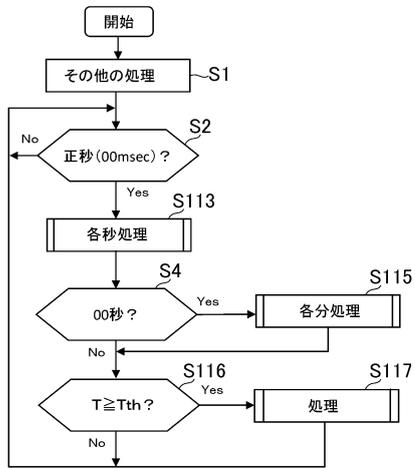


【図 10】

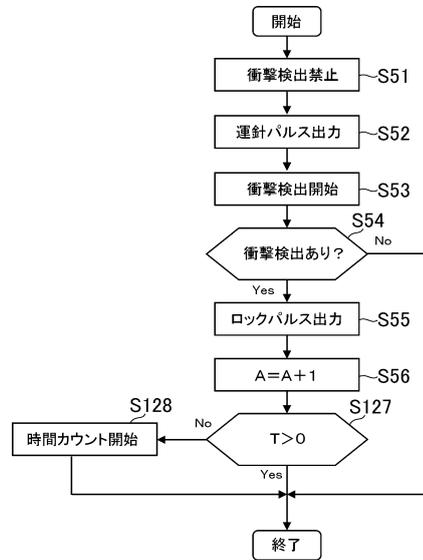


10

【図 11】



【図 12】



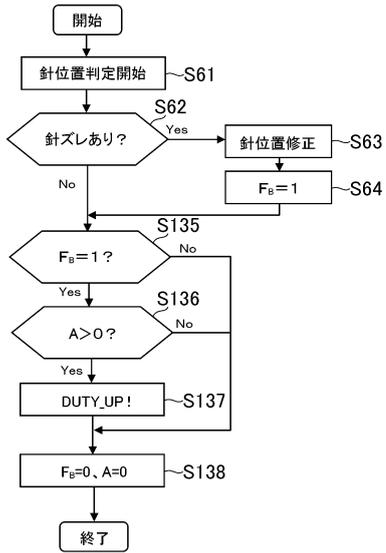
20

30

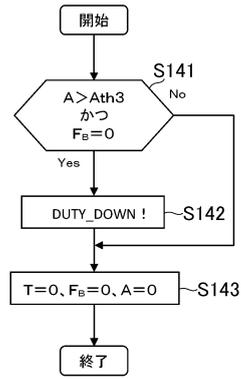
40

50

【図 13】

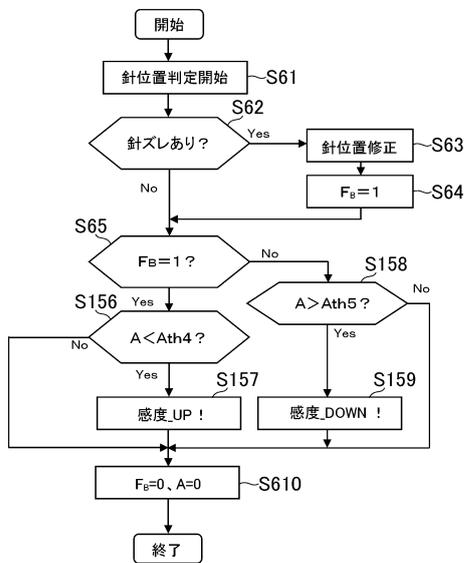


【図 14】

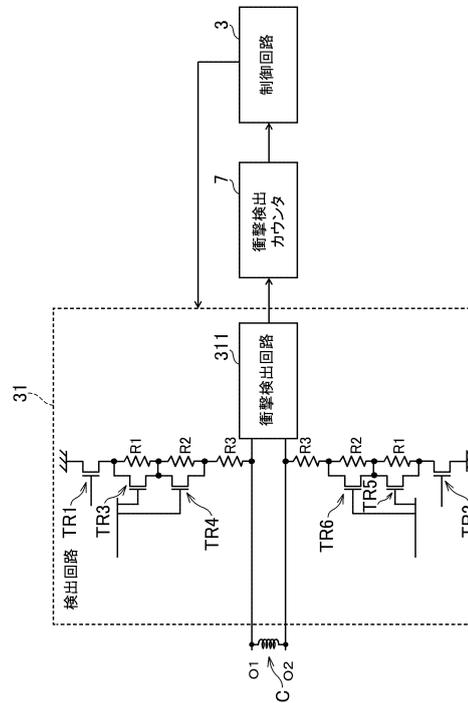


10

【図 15】



【図 16】



20

30

40

50

---

フロントページの続き

- (56)参考文献 特開2005-172677(JP,A)  
国際公開第2007/102412(WO,A1)  
特開2012-002533(JP,A)  
特開2017-096950(JP,A)  
特開2010-243313(JP,A)
- (58)調査した分野 (Int.Cl., DB名)  
H02P 8/30  
G04C 3/14