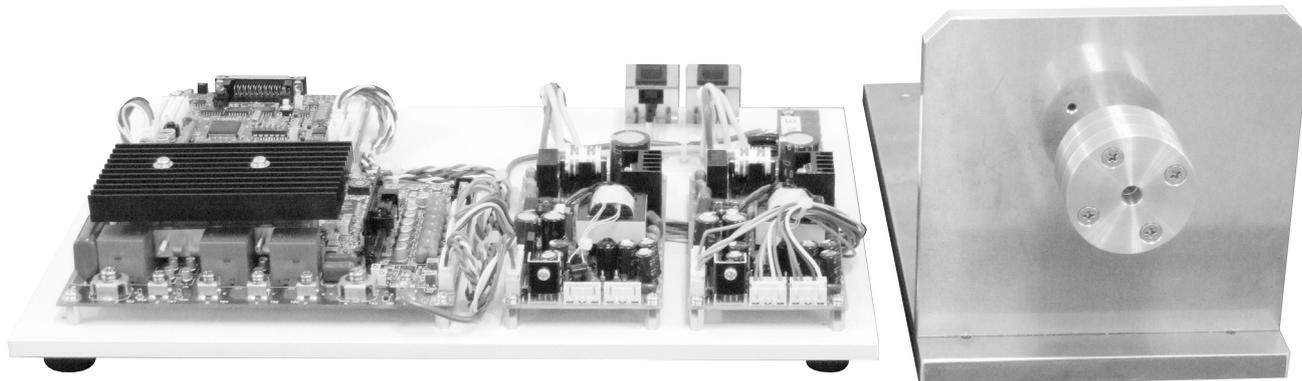


ACサーボのPID制御(フライホイール負荷)

KENTAC 2110

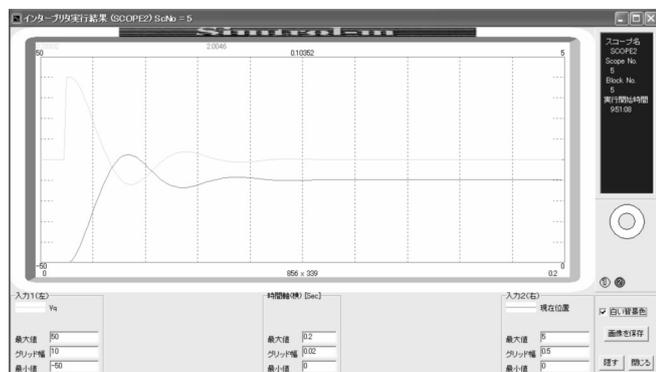
■ 装置の特徴

- フライホイール負荷を変動させてPID制御を行います。
- 32bitマイコンを使用しています。
- モータはエンコーダ付ブラシレスDCモータです。
- 特にモータ制御で多用されるPID制御が学習出来ます。
- ブラシレスDCモータのベクトル制御が出来ます。

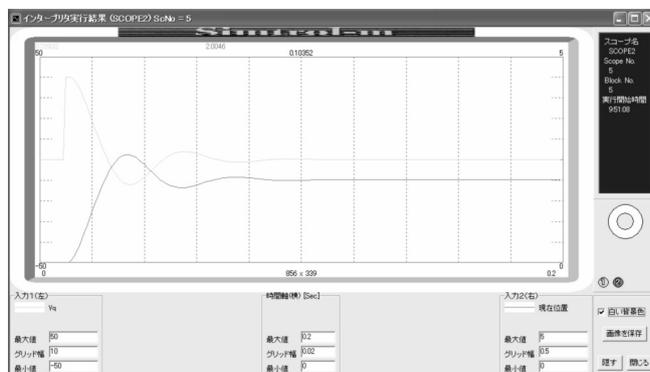


■ PID制御によるACサーボモータの1軸制御装置 (フライホイール負荷)

- | | |
|---|---|
| <ul style="list-style-type: none"> ○32bitマイコン(KENTAC13600 50p参照) <ul style="list-style-type: none"> CPU :SH 7085(SH2)(80MHz) A/D :内部10bit 8ch D/A :4chシリアル12bit 書き込み :RS232C メモリ :EEPROM512kB, RAM32kB ○インバータの仕様(13p参照) <ul style="list-style-type: none"> KENTAC3311の仕様をご参照ください。 ○インバータ用制御電源(13p参照) <ul style="list-style-type: none"> KENTAC 3015の仕様をご参照ください。 ○DC電源 <ul style="list-style-type: none"> 入力 :AC100V,出力DC5~100V,5A | <ul style="list-style-type: none"> ○モータ及びフライホイール負荷 <ul style="list-style-type: none"> モータの種類 :エンコーダ付ブラシレスDCモータ 定格電流 :1.5A 定格電圧 :67.9V 定格出力 :100W エンコーダ :2000ppr(A,B,Z相) 寸法 :約150×150×135 ○Simtrol-m-AD 1ライセンス付 <ul style="list-style-type: none"> Simtrol-mの仕様を参照ください ○サンプルソフト付 |
|---|---|



負荷3個時のシミュレーション時の電流とモータ回転角



実機の結果