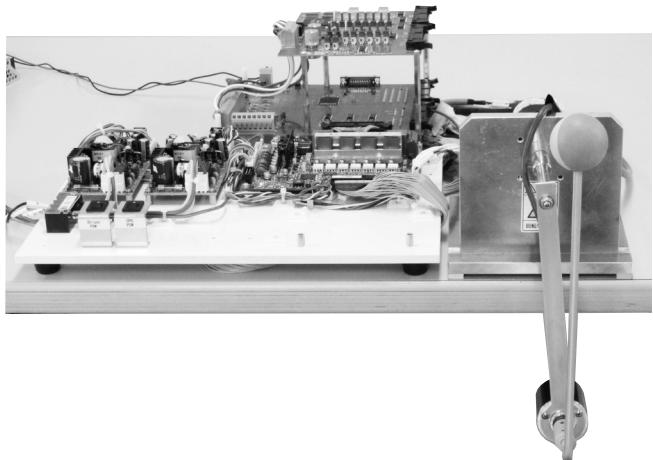


## ACサーボによる倒立振り子

# KENTAC 2120

### ■ 装置の特徴

- 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。
- 現代制御理論でも制御可能です。
- ブラシレスDCモータのベクトル制御が出来ます。



### ■ 倒立振り子の仕様

倒立振り子は以下の製品より構成されています。

- 32bitマイコン (KENTAC13600 50p参照)

KENTAC13600の仕様をご参照ください。

- モータの仕様 :

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 (abz)  
架台寸法 : 約150×150×135

- インバータの仕様 (13p参照)

KENTAC 3011の仕様をご参照ください。

- DC電源の仕様

入力 : AC100V,出力DC5~100V,5A

- Simtrol-m-AD 1ライセンス付 (22~24p参照)

Simtrol-mの仕様を参照ください

- サンプルソフト付

- 倒立振り子パーツの仕様

エンコーダ : 1000ppr (A,B,Z相)

アーム

振り子

モータ軸とアーム軸のカップリング

エンコーダと振り子のカップリング

- インバータ用制御電源 (13p参照)

KENTAC 3015の仕様をご参照ください。

## PID制御によるACサーボの1軸制御(位置決め)

# KENTAC 2130

### ■ 装置の特徴

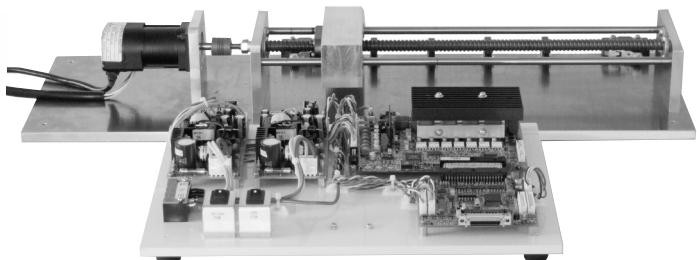
- 台形制御の学習が出来ます。

- 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軸制御装置の仕様

- 32bitマイコン (KENTAC 13600 50P参照)

KENTAC13600の仕様をご参照ください。

- インバータの仕様 (13P参照)

KENTAC3311の仕様をご参照ください。

- Simtrol-m-AD 1ライセンス付

(22~24P参照)

- サンプルソフト付

- インバータ用制御電源 (13P参照)

KENTAC 3015の仕様をご参照ください。

- DC電源

入力 : AC100V,出力DC5~100V,5A

- 1軸スライドテーブル

移動用ネジ : 台形ネジ (ネジ長400mm)

センサ類 : フォトセンサ×4個

(限界リミットSW×2個)

移動台架台寸法 : 約550×200×80 (mm)

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 (abz)