

ACサーボによる倒立振り子

KENTAC 2120

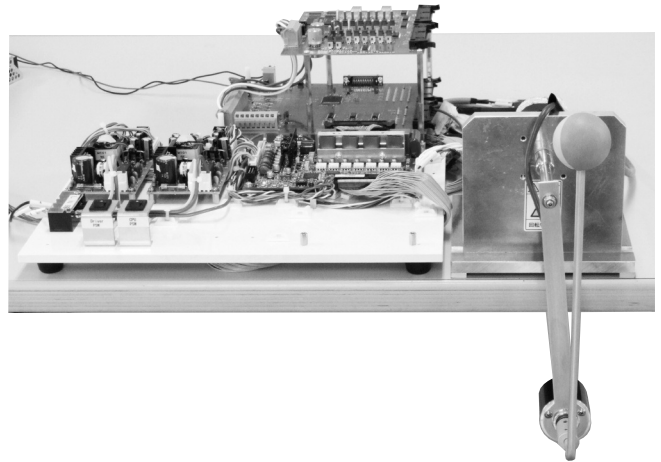
■ 装置の特徴

- 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 (KENTAC 13600 50p参照)
KENTAC 13600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



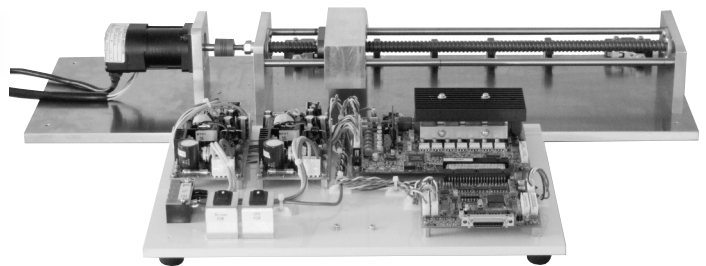
- Simtrol-m-AD 1ライセンス付 (22~24p参照)
Simtrol-mの仕様を参照ください
- サンプルソフト付
- 倒立振り子パーツの仕様
エンコーダ : 1000ppr (A,B,Z相)
アーム
振り子
モータ軸とアーム軸のカップリング
エンコーダと振り子のカップリング
- インバータ用制御電源 (13p参照)
KENTAC 3015の仕様をご参照ください。

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)
KENTAC 13600の仕様をご参照ください。
- インバータの仕様 (13P参照)
KENTAC 3311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)