

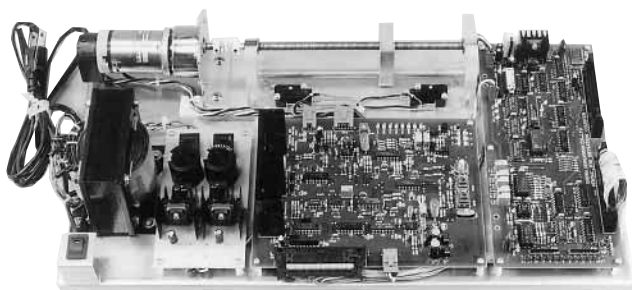
# PCIバス用 I/Oボード (VB,VCでの制御)

DCサーボモータ学習ユニット

## KENTAC 832

### 実験実習項目

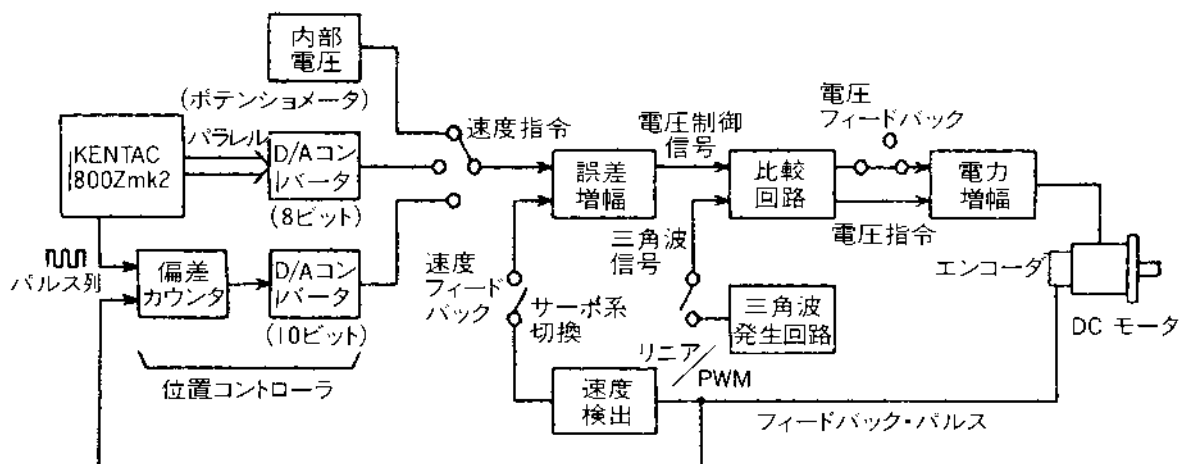
- (1) サーボ増幅器の原理
- (2) サーボモータの速度の制御
- (3) サーボモータの位置決め制御
- (4) 各種コンピュータ言語の学習



### 特徴

- (1) アナログ方式  
PWM方式のサーボ増幅器の学習が出来ます。
- (2) サーボ増幅器  
偏差カウンタ基板各所に波形観測ピンが立っています。
- (3) サーボモータの速度指令方式に3通りの方式があります。  
マイコンからD/Aコンバータを通しての速度指令  
内部ボリュームの電圧変化による速度指令  
偏差カウンタからD/Aコンバータを通しての速度指令
- (4) 位置決め制御は2通りの方法で制御できます。  
偏差カウンタをマイコンのソフトウェアによって作成する方法  
ソフトウェアの非常に良い学習になる  
本装置内に装備されている偏差カウンタを使用する方法  
市販のサーボモータはこの方法を使用した制御が多い。

DCサーボKENTAC 832  
システム図



### 仕様

サーボモータ	±12V、6W、±3000rpm 1 / 5減速器付き
エンコーダ	A、B相 100PPR
テーブル移動距離	約150mm
主なる回路	三角波発生回路、サーボ増幅器、F-V変換器、誤差増幅回路、速度増幅回路、8ビットD/A変換器、12ビット偏差カウンタ、溜りパルス表示器
内部電源	5V、±12V、±15V
電源	AC100V、50/60Hz
寸法	約240(D)×445(W)×70(H)
重量	約5.5kg

