

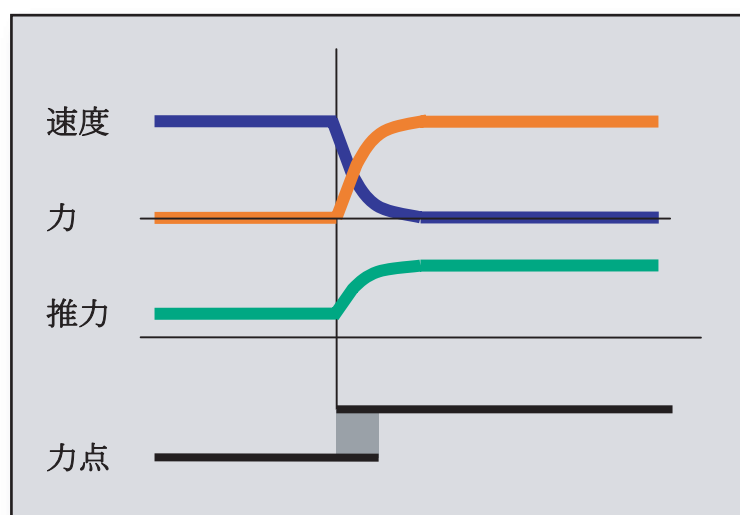
# ハイブリッド 力制御 (オプション)

## 概要

MOV<sup>®</sup>Oハイブリッド力制御とは、力と速度の和をフィードバック値とし、「押し当て」はもとより運転中の圧力を制御することもできます。

速度系ではなく、加速度制御系に力のフィードバックをかけることにより、外乱を直接抑圧することができますので、応答に優れた力制御をすることができます。

## ❖ 概念

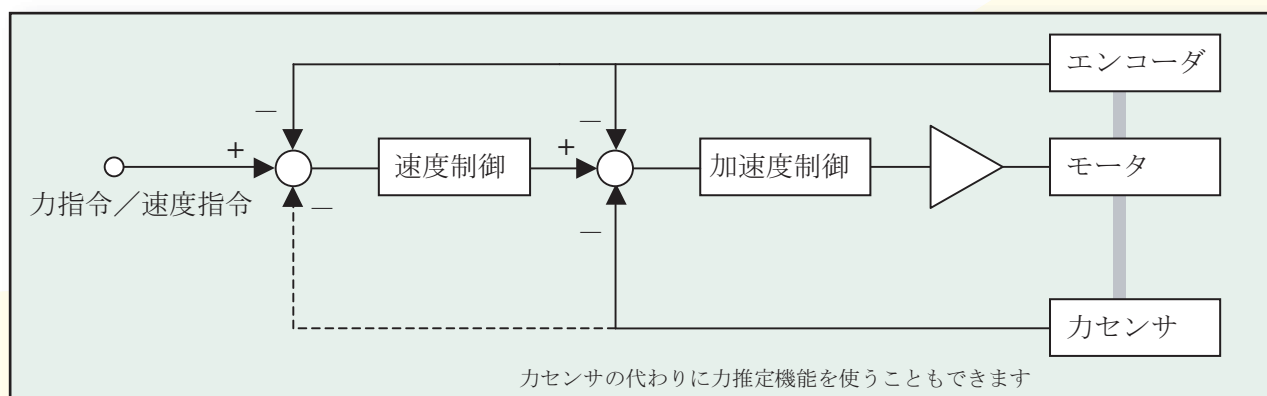


### 主な用途

ロボットハンド、マイクロマシン  
ワインダ、リワインダ  
圧入、はめ合い、スピニング加工  
可変ダンパ、ナットランナ  
その他張力制御、摩擦力制御など

モーションと力覚を統合したシステムにおいて接触点をスムーズに渡る技術です。

## ❖ ブロック図

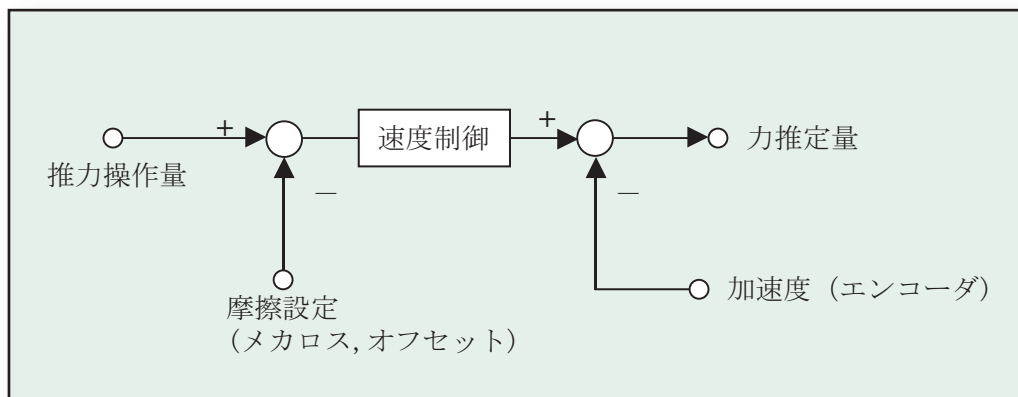


# ❖ カセンサレス ハイブリッド力制御

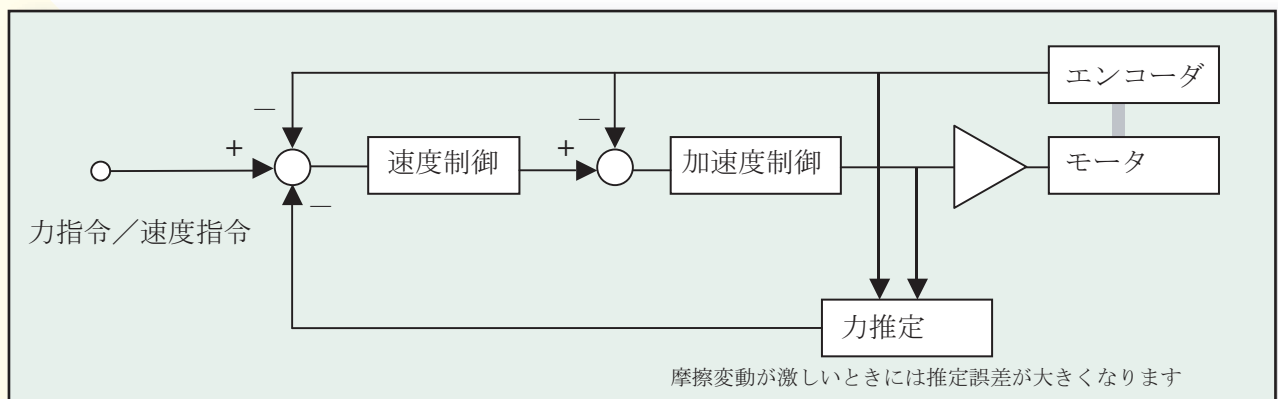
## ❖ 概念

力センサを用いる代わりにドライバの出力から推定してワークの力を制御するシンプルな構成です。  
メカロスや摩擦変動が少なく、かつ応答性をそれほど求めない用途に適します。

## ❖ 力推定機能



## ❖ ブロック図



servan サーボランド株式会社

〒229-0031 神奈川県相模原市相模原 4-3-14  
相模原第一生命ビル7F

TEL 042-756-8500 FAX 042-756-9236

<http://www.servoland.co.jp/>

[sales@servoland.co.jp](mailto:sales@servoland.co.jp)