

MOVVO 新機能のご紹介

SVFシリーズ

リリースC/D (602/302)、リリースE/F

2008年3月16日

サーボランド株式会社

以下はオプションによる対応を含みます。

1. 通信モニタ FRA・FFT周波数解析ができました。
MovvoNT, MovvoNTF
2. FRA支援 ドライバ側でサイン波発生、計数、フーリエ積分を負担します。
3. ノッチフィルタ アナログチャンネルに振り替えて挿入することができます。
4. アナログ指令 APJ 軌道付きアナログ指令位置モード ができました。
5. 力率検知 直流励磁にソフト引き上げタイプが加わりました。
#8壺の桁 = 8 直流励磁検知・高イナーシャ用
6. 力率検知 シリアルエンコーダ使用時にも自動力率検知、ポールセンサ検知が使えるようになりました。
7. PWMモード オープンループ電圧出力です。
8. VELモード ポールセンサフィードバック速度制御です。
9. WACT ドライバ出力のモニタをします。(D, F版専用)
10. シリアルエンコーダ 分解能逡降機能、上位桁マスク機能 (一部は既に利用可)
11. ANIモード タイプ追加 改良2相(U/V)に加えて、2元(電気角/トルク)
12. 電流ピークリミット 実電流がピークを越えるとき、ソフトウェアでのリミット機能を追加。
13. インパルスタイプ ステップモード内にインパルス指令タイプを追加。
14. ノッチの自動起動 パラメータでブート時にフィルタが自動挿入されます。動的オンオフも可。
15. BSC入力 データポートに全2重高速バイナリ通信ポートが追加されました。
16. SRQモード BSC (バイナリ通信) 入力でSRQ (シリアル・トルク) モードを追加。
17. IPアドレス NWKネットワークモデルでRS232CからIPアドレスの設定が可能。
18. アナログ指令 第2電子ギアで入力を32bまで増倍可能。(ただし、分解能は元通り)
19. ロール原点 シリアルエンコーダで、毎回転に原点検出するロール原点機能を追加。
#30百の桁
20. トルクモード 速度リミットコマンドを追加、正負独立に設定可能。
21. FORモード ハイブリッド 力制御
実速度+力覚、または実加速度+力覚をフィードバック値とすることで、接触点の渡りをスムーズに制御します。
22. センサレス制御 エンコーダやポールセンサを省略し、代わりにドライバ内部でACモータの磁極位置を推定する機能を備えます。
23. 疑似アブソエンコーダ (ディスタンスコード)
シリアルエンコーダ Endat^R2.2 (ハイデンハイン社) 製でのディスタンスコードに対応しました。
僅かな移動で絶対座標を検出し、インクリエンコーダの長い距離の原点出し負担を軽減します。
各社非シリアルでのディスタンスコードについては今後対応する予定です。

以上