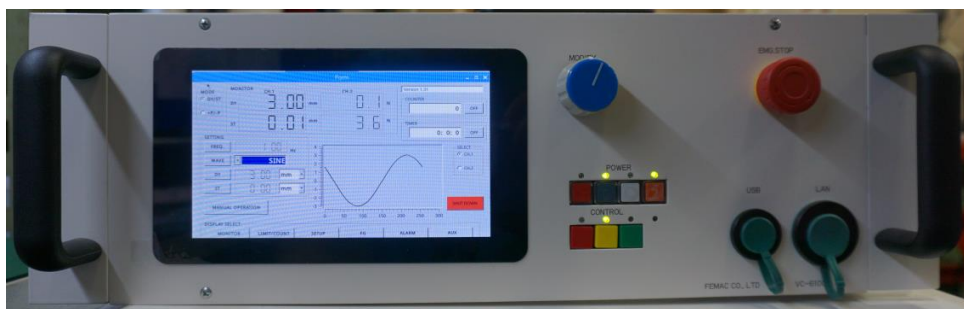


概要

- ◆ 本装置は、各種アクチュエータに接続できるデジタルサーボコントローラです。
- ◆ 本コントローラは、疲労耐久試験に必要な全ての機能を有しています。
- ◆ 本コントローラは、油圧アクチュエータ・電気サーボモータ両方に使用可能です。
- ◆ 変位制御・荷重制御・角度制御・トルク制御・圧力制御等に対応可能です。
- ◆ 本装置をコンピュータに接続することにより、全ての機能をリモートコントロールすることが可能です。専用の耐久試験ソフトを使用すれば、自動耐久試験を行うことができます。



機能

- ◆ 信号発生部 : 正弦波・三角波・矩形波・RAMP・JIS圧力波
: 周波数掃引
- ◆ 制御部 : 2ch制御切り替え・デジタルPID・AGC
: 外部信号入力
- ◆ 検出器アンプ : 変位検出器・歪検出器・ロータリーエンコーダ
- ◆ 表示部 : 各信号の中心値/振幅値・最小値/最大値の表示
: 各信号の波形グラフ表示
- ◆ 駆動装置制御 : 油圧源・サーボモータドライブ
- ◆ 自動停止 : カウンター・オートリミット・駆動源の安全装置
- ◆ インターフェース : USB・WiFi・LAN

コントローラ仕様

- ◆ 外形寸法 : 480w × 350d × 150h
- ◆ 表示器 : タッチパネル式 カラーLCD
- ◆ CPU : Broadcom BCM2836 900MHz
ARM Cortex-A7クアッドコアプロセッサ
- ◆ GPU : Broadcom VideoCore IVデュアルコアGPU
- ◆ メモリ : 1GB LPDDR2 SDRAM
- ◆ ストレージ : MicroSDカードスロット
- ◆ NET WORK : 10/100Mbps Ethernet
- ◆ USBポート : USB2.0
- ◆ OS : LINUX
- ◆ インターフェース: 入力: ±5V 16bit A/D コンバータ4ch.
出力: ±5V 16bit D/A コンバータ 2ch.

- ◆ 制御方式 : デジタルPID制御
- ◆ 制御信号 : 角度信号・トルク信号
- ◆ 周波数範囲 : 0.01~50.0Hz
- ◆ RAMP機能
 - 開始位置設定範囲 : -FULL SCALE~+FULL SCALE
 - 目標位置設定範囲 : -FULL SCALE~+FULL SCALE
 - RAMP速度範囲 : 0.1~999.9 /sec
 - 繰返し回数 : 1~99回
- ◆ SWEEP機能
 - 掃引周波数範囲 : 0.01~50.0Hz
 - 掃引時間: 1~999 / 秒
 - 掃引MODE : リニア / ログ
 - 繰返し掃引回数 : 1~999999回
- ◆ 電源 : AC100V 2A 50/60Hz

本仕様は、変更となる場合があります。