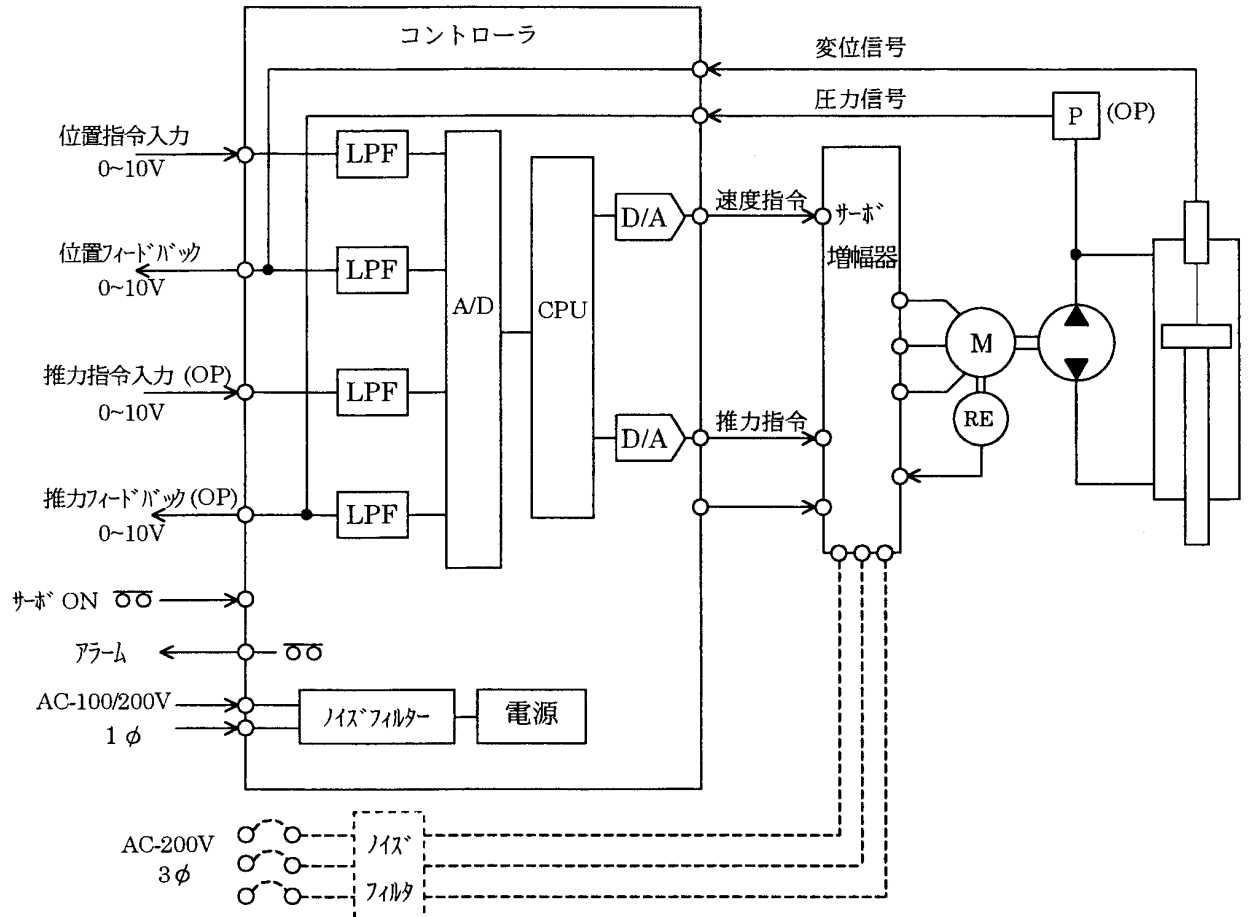


ハイブリッド・アクチュエータ

DHA 型 HySerpacK

サーボコントロール説明書

DHA 型 HySerpacK は高級油圧サーボシステムです。制御弁は一切使用せず、サーボモータの正逆回転でロッドの押し/引き動作を制御し、回転速度でロッド速度、回転トルクで推力制御を行なっております。従ってサーボ弁に勝るとも劣らぬ精密制御が可能となりました。又サーボ弁のシステムと比較し平均して 1/10 の省エネとなり、配管不要、低騒音、低発熱のアクチュエータとなっております。



位置指令入力：0～10Vの制御電圧で0%（ロッドが一番後退した位置）から100%（ロッドが最も前進した位置）まで動かす事ができます。（位置の制御）

従って制御電圧をゆっくり変化させるとロッドは低速で動き、制御電圧を速く変化させればロッドもそれにつれて早く動きます。（速度の制御）

位置フィードバック出力：位置指令入力に対してロッドがどれだけの誤差で動いたかを確認する為のものです。

推力指令入力：0～10Vの入力で0%（推力 零）から100%（定格推力）まで無段階に制御できます。但し0～10%の間はモータの特性上不安定な動きとなりますので使用しないでください。

サーボ ON：接点入力で接点閉（ON）の時だけサーボモータが回転します。

OFFにするとモータはロックされ、ブレーキがかかった状態となります。

サーボOFFは非常停止以外は使用できません。

注) 1.点線部はユーザー側でご用意ください。

2.本説明の内容は改良のため予告なく変更される場合もあります。

3.(OP) はオプションの記号です。