

コントローラ「PDC-1300」・「PDC-1600」 シリーズの開発

勝倉 紀夫 ほか

1. まえがき

各種産業機械においてサーボモータを駆動し、位置決めをするうえでコントローラはなくてはならないものである。

コントローラの形態としてはコントローラが独立したもの(スタンドアロン型)、サーボアンプにコントローラ機能を内蔵したものに大別され、近年ではオープンアーキテクチャ・コントローラいわゆるパソコンNCに代表されるものの動向が注目されている。

当社は1981年に1軸デジタルコントローラを開発してからこれまでに、「Sandic」の愛称で単軸から多軸コントローラにいたるまで各種コントローラを開発し、一般産業機器分野で多くのユーザにご使用いただいている。今回、これらの中でスタンドアロン型のコントローラの後継機種として、各ユーザからの要望を取り入れて性能、機能や使い勝手の見直しをはかった新コントローラ2機種を開発した。

* 以下に見出しのみを列挙します。

2. 開発の背景

3. 概要

- 3.1 「PDC-1300」の特長
- 3.2 「PDC-1600」の特長
- 3.3 基本機能差

4. むすび



「PDC-1300」外
観
(本文中 図1より)



「PDC-1600」外
観
(本文中 図3より)

SANYO DENKI

Technical Report No.3

May1997