

ADS 50/10 は永久磁石内蔵DCモータ用のサーボアンプです。80 – 500 Watt のモータに最適です。

4つのモードを基板上のディップ・スイッチにより選択することができます:

- DCタコ回転数制御
- エンコーダ回転数制御
- 電流補正回転数制御 ( $I \times R$ )
- 電流 (= トルク) 制御

ADS 50/10 は、モータ電流とサーボアンプ温度をモニタし、過負荷から保護します。

定格出力での効率は95%です。ADS 50/10 は、パワーMOSFETとモータ電流リップルを減少させるためのチョークを内蔵して

います。50 kHzの高いPWM周波数が低インダクタンス・モータの駆動を可能にしました。ただしモータ端子間インダクタンスが200  $\mu H$  以下の場合、外付けチョーク (オプションで用意) が必要になります。

電源電圧範囲は 12 - 50 V DC と広く、非安定化電源の使用も可能です。ネジ型端子付のアルミ製のハウジングが、設置と接続を用意にします。



## 目次

1	安全のための注意事項 .....	2
2	テクニカル・データ .....	3
3	最小限必要な配線 (運転モードによる) .....	4
4	調整方法 .....	5
5	機能の説明 .....	7
6	その他の調整 .....	10
7	エラー処理 .....	11
8	アクセサリ (別売オプション) .....	11
9	ブロック図 .....	12
10	外形寸法図 .....	12

## 1 安全のための注意事項

 **経験者・熟練者による準備**

機器の設置や準備は経験者・熟練者が行って下さい。

 **法規制の厳守**


サーボアンプの設置および接続は、各地域の法規制にしたがってください。

 **負荷物の取り外し**


試運転時にはモータ軸はフリーに、つまり負荷物を取り外した状態で行ってください。

 **安全装置の追加**

電子機器は基本的に安全な装置ではありません。したがって機械・機器は独立したモニタと安全装置を取り付けて使用する必要があります。機器が故障したり暴走した場合には安全な運転モードになるようにして下さい。

 **修理**

修理はメーカーまたはメーカー指定者にお任せ下さい。ユーザが機器を分解したり修理するのは非常に危険です

 **危険**

サーボアンプの設置中は機器に電源が接続されていないことを確認して下さい。電源接続後は動く部品には手を触れたりしないで下さい。

 **電源の接続**

電源電圧が12 ~ 50 VDCの範囲にあることを確認して下さい。これを超える電圧や極性が逆な場合、サーボアンプは破損します。

 **Electrostatic sensitive device (ESD)**

静電破壊しやすいデバイスを使用しています。

## 2 テクニカル・データ

### 2.1 電気的特性

電源電圧 $V_{CC}$ (リップル < 5%) .....	12 - 50 VDC
最大出力電流 $I_{max}$ .....	20 A
連続出力電流 $I_{cont}$ .....	10 A
スイッチング (PWM周波数) .....	50 kHz
効率 .....	95%
電流コントローラ・バンド幅 .....	2.5 kHz
モータ端子間インダクタンス最小値 .....	200 $\mu$ H (50 kHz)

### 2.2 入力

設定 (指令)値 .....	-10 ... + 10 V ( $R_i = 20k\Omega$ )
イネーブル .....	+4 ... + 50 VDC ( $R_i = 14k\Omega$ )
DCタコ電圧 .....	min. 2 VDC, max. 50 VDC ( $R_i = 14k\Omega$ )
エンコーダ信号 .....	チャンネル A, A\, B, B\, max. 100kHz, TTL

### 2.3 出力

電流モニタ „Monitor I“, 短絡保護 .....	-10 ...+10VDC ( $R_o = 10k\Omega$ )
回転数モニタ „Monitor n“, 短絡保護 .....	-10 ...+10VDC ( $R_o = 10k\Omega$ )
ステータス „READY“	
オープンコレクタ .....	max. 30 VDC ( $I_L < 20$ mA)

### 2.4 電圧出力

補助電圧, 短絡保護 .....	+12 VDC, -12VDC, max. 12 mA
エンコーダ電源 .....	+5VDC, max. 80 mA

### 2.5 調整用ポテンシオメータ

$I \times R$   
Offset  
 $n_{max}$   
 $I_{max}$   
gain

### 2.6 LED表示

2色LED .....	READY / ERROR
緑 = 正常, 赤 = 異常	

### 2.7 周囲温度 / 湿度範囲

使用温度範囲 .....	-10 ... +45°C
保存温度範囲 .....	-40 ... +85°C
湿度範囲 (結露しないこと) .....	20 ... 80 %

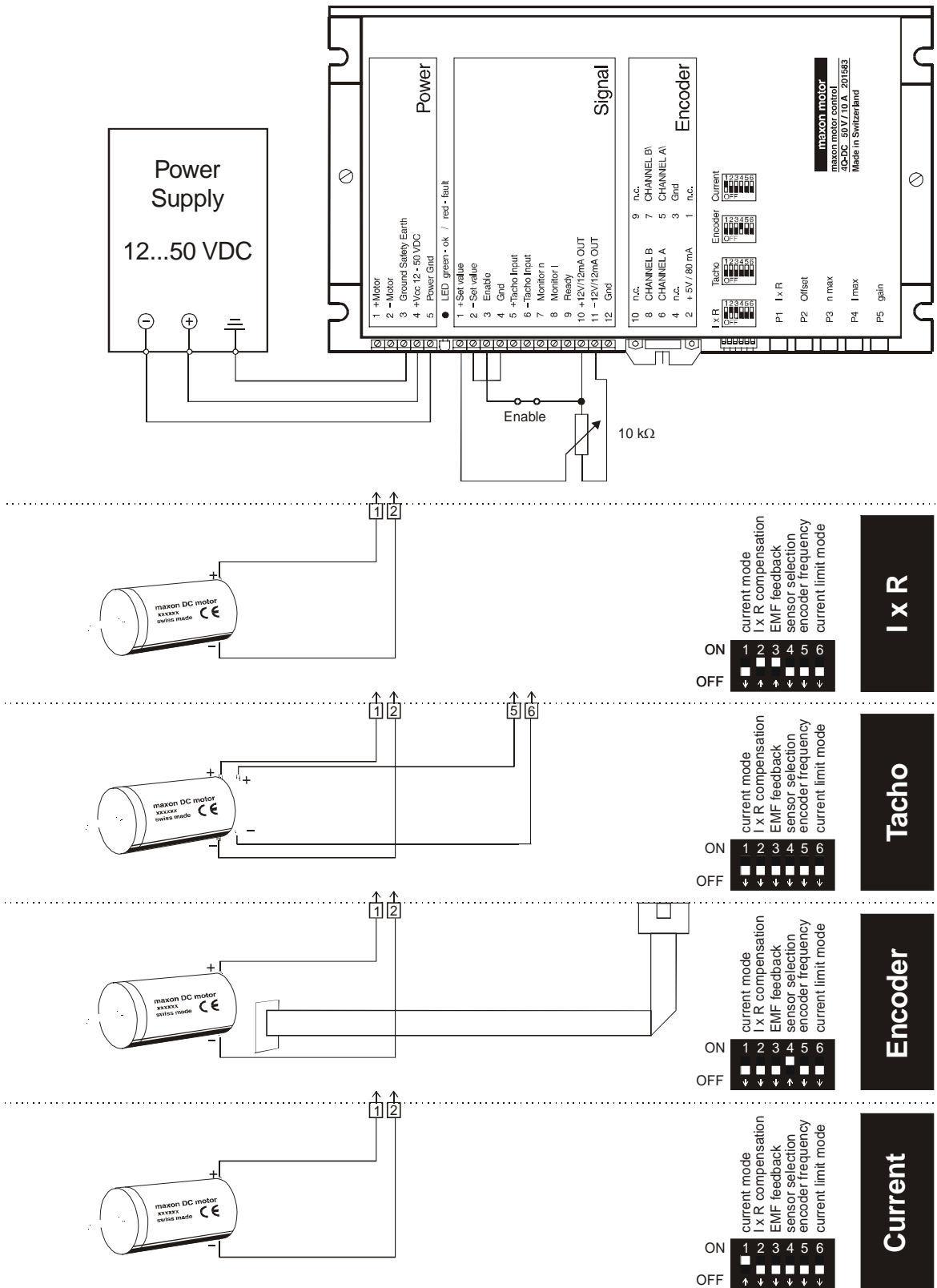
### 2.8 機械的特性

重量 .....	約 360 g
寸法 .....	外形寸法図参照
取付 .....	M4 ネジ

### 2.9 端子

PCB取付 .....	Power (5極), Signal (12極)
ピッチ .....	3.81 mm
適合ケーブル .....	0.14 - 1 mm <sup>2</sup> 撚り線, または
.....	0.14 - 1.5 mm <sup>2</sup> 単線
エンコーダ .....	プラグ DIN41651
フラットケーブル用, ピッチ 1.27 mm, AWG 28	

### 3 最小限必要な配線 ( 運転モードによる )



## 4 調整方法

### 4.1 必要な電源の準備

下に示す必要条件を満たすものであれば、どんな電源でも使用することができます。試運転中や調整中は、暴走による損傷を防ぐためモータから負荷物を取り外すことを推奨します。

#### 必要な電源の条件

出力電圧	$V_{cc}$ min. 12 VDC; max. 50VDC
リップル	< 5 %
出力電流	10 A 連続 (20 A ピーク)

必要な電圧は次の方法により求めることができます:

既知値 (すべてモータの値、ギアヘッド付の場合注意!):

- 運転するトルク  $M_B$  [mNm] {使用条件}
- 運転する回転数  $n_B$  [rpm] {使用条件}
- 公称電圧  $U_N$  [Volt] {カタログ掲載値}
- 公称電圧  $U_N$  時の無負荷回転数  $n_0$  [rpm] {カタログ掲載値}
- 回転数 / トルク勾配  $\Delta n / \Delta M$  [rpm/mNm] {カタログ掲載値}

求める値:

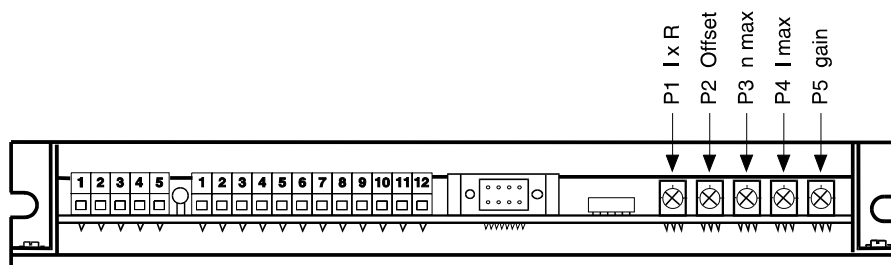
- 必要な電源電圧  $V_{cc}$  [Volt]

計算式:

$$V_{cc} = \frac{U_N}{n_0} * (n_B + \frac{\Delta n}{\Delta M} * M_B) + 2V$$

ここで計算した電圧を負荷時に供給できる電源を使用して下さい。上の計算式にはADS 50/10内部の電圧降下 (2 Volt max.) が考慮されています。

### 4.2 調整用ポテンシオメータの機能

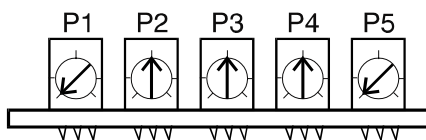


ポテンシオメータ	機能	回転方向	
		左	右
P1	I x R 補正值	弱い補正	強い補正
P2	Offset 設定値が0Vのときに 回転数を0に調整	モータがCCW に回転	モータがCW に回転
P3	n max 設定値が10Vのときの 回転数を設定	回転数 遅くなる	回転数 速くなる
P4	I max 電流制限	制限値小さい min. 0.5 A	制限値大きい max. 10 A
P5	ゲイン	応答遅くなる	応答速くなる

## 4.3 ポテンショメータの調整

### 4.3.1 ポテンショメータのプリセット

ポテンショメータのプリセットにより初期状態に設定します。  
ADS 50/10の出荷時にはプリセットされています。



ポテンショメータのプリセット		
P1	I x R	0 %
P2	Offset	50 %
P3	n max	50 %
P4	I max	50 %
P5	gain	10 %

### 4.3.2 調整

#### エンコーダ回転数制御

#### DCタコ回転数制御

#### I x R 補正回転数制御

1. 回転数設定値を最大 (例えば 10V) にし、希望の回転数に達するまでポテンショメータ **P3**  $n_{max}$  を調整。
2. 希望の電流制限値にポテンショメータ **P4**  $I_{max}$  を調整。  
**重要:** 電流制限値  $I_{max}$  はモータの最大連続電流値 (カタログ参照) 以下に設定するようにして下さい。
3. 十分な増幅率が得られるまでポテンショメータ **P5** **gain** をゆっくり調整して下さい。  
**警告:** モータが振動したり騒音を発生するような場合は、増幅率が大きすぎます。このような症状が消えるまで、このポテンショメータを調整して下さい (負荷を取り付けた状態で)。
4. 回転数設定値をゼロに調整 (例えば、設定値入力間を短絡) します。  
モータ回転数がゼロになるように **P2** **Offset** を調整します。  
**次の手順は、I x R 補正モードのときのみ行って下さい:**
5. 十分な増幅率が得られるまでポテンショメータ **P1** **I x R** をゆっくり調整して下さい。

#### 電流制御

1. 希望の電流制限値にポテンショメータ **P4**  $I_{max}$  を調整。  
**重要:** 電流制限値  $I_{max}$  はモータの最大連続電流値 (カタログ参照) 以下に設定するようにして下さい。

注意: 設定値 (Set Value) に対しての電流範囲は下表のようになります。

設定値	P4 $I_{max}$	
	50 %	100 %
-10...+10V	-8...+8A	-16...+16A

## 5 機能の説明

### 5.1 入力

#### 5.1.1 設定値 (Set Value)

回転数設定値入力は差動増幅器です。

入力電圧範囲	-10...+10V
入力抵抗	20k $\Omega$
“正”回転数設定値	( + Set Value ) > ( - Set Value )
“負”回転数設定値	( + Set Value ) < ( - Set Value )

#### 5.1.2 イネーブル (Enable)

“Enable” 入力端子に電圧を供給すると、サーボアンプは巻線に電圧を供給し、運転可能となります。“Enable” 入力端子がスイッチOFFであったりGndに接続されている場合、出力段は高インピーダンスとなり運転不可能 (Disable) となります。

この“Enable” 入力端子は、短絡保護されています。

##### Enable (運転可能)

最小入力電圧	+ 4.0 V DC
最大入力電圧	+ 50.0 V DC
入力抵抗	20k $\Omega$
スイッチング時間	typ. 500 $\mu$ sec (by 5V)

##### Disable (運転不可能)

最小入力電圧	0 V DC
最大入力電圧	+ 2.5 V DC
入力抵抗	20k $\Omega$
スイッチング時間	typ. 100 $\mu$ sec (by 0V)

#### 5.1.3 DCタコ

最小入力電圧	2.0V
最大入力電圧	50.0V
入力抵抗	14k $\Omega$

$n_{max}$  ポテンシオメータ (P3) で与えられた回転数設定値入力に対して、モータ回転数範囲を調整できます。

設定値が  $\pm 10V$  のときの最大回転数においてDCタコ出力電圧はmin.  $\pm 2V$  でなければなりません。例えばDCタコ出力電圧が 0.52V/1000 rpmの場合、2Vの出力は約3850 rpmに相当します。この場合、最大回転数は3850 rpm以上である必要があります。

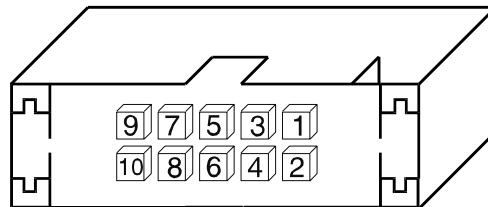
## 5.1.4 エンコーダ (Encoder)

エンコーダ電源	+ 5V DC max. 80mA	
最大エンコーダ周波数	DIP – Switch 5 ON: 10 kHz DIP – Switch 5 OFF: 100 kHz	
電圧値	TTL	
	low	max. 0.8V
	high	min. 2.0V

可能な限りライン・ドライバ内蔵のエンコーダを使用して下さい。  
ライン・ドライバなしエンコーダを使用した場合、スイッチング時間が遅いため暴走または回転数の制限（回転数上昇しない）ことが起こり得ます。

ADS 50/10は、インデックス・チャンネル I および II を使用しません。

## オス・コネクタ (前面)



## “Encoder” 入力のピン配置:

1	n.c.	Not connected
2	+5V	+ 5V DC max. 80mA
3	Gnd	Ground
4	n.c.	Not connected
5	A\	Inverted Channel A
6	A	Channel A
7	B\	Inverted Channel B
8	B	Channel B
9	n.c.	Not connected
10	n.c.	Not connected

このピン配置およびコネクタはエンコーダ HEDL 55xx\* (ライン・ドライバ内蔵) に適合しています。

\* maxon 注文番号: 110510, 110512, 110514, 112629, 110516 または 110518



## 5.2 出力

### 5.2.1 電流モニタ „Monitor I“

サーボアンプからモータ電流モニタ値を出力します。この信号はモータ電流に比例します。

この電流モニタ „Monitor I“ 信号は短絡保護されています。

出力電圧範囲	-10... +10V DC
出力抵抗	10k $\Omega$
勾配	約 0.4V / A

### 5.2.2 回転数モニタ „Monitor n“

第一に回転数モニタ信号の動的な動作判断に使用するためのものであり、正確な測定に使用するためのものではありません。正確な回転数の測定には、他の回転数センサを使用して下さい。回転数モニタの出力電圧は回転数に比例します。出力電圧 10Vはポテンシオメータ P3  $n_{max}$  により設定された最大回転数に達したときに得られます。

回転数モニタ “Monitor n” 出力は短絡保護されています。

出力電圧範囲	-10... +10V DC
出力抵抗	10k $\Omega$

### 5.2.3 ステータス „Ready“

“Ready“ 信号は運転状態が正常 / 異常かを出力します。オープンコレクタ出力は、正常時にはGndに接続されています。異常（過熱または過電流）発生時には高インピーダンスになります。

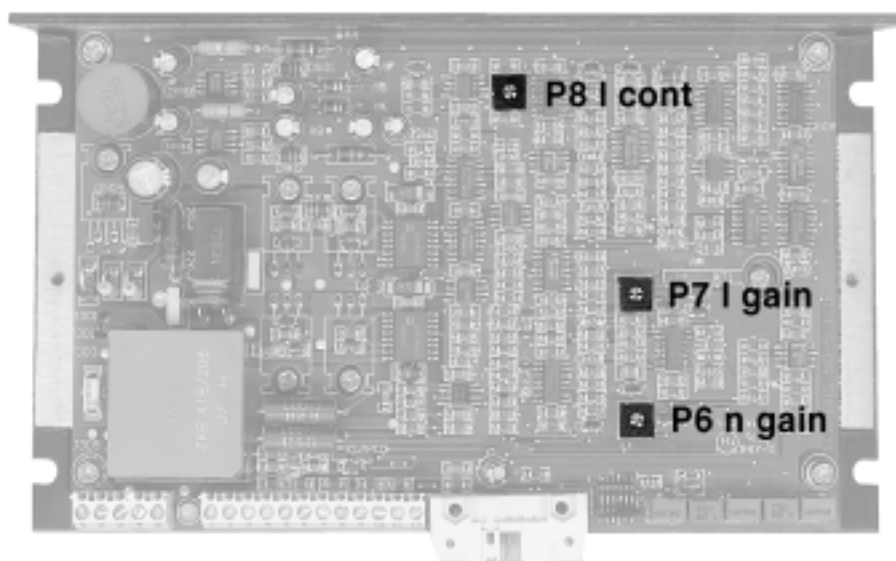
外部電源が必要です:

入力電圧範囲	max. 30V DC
負荷電流	< 20mA

異常出力はリセットするまで保持されます。リセットするには、サーボアンプのEnable入力を使用して一度運転不可能 (Disable)状態にしてから運転可能 (Enable)状態にして下さい異常の原因が取り除かれない場合、直ちに異常状態となります。

## 6 その他の調整

ポテンシオメータ		機能	位置	
			左	右
P6	$n_{\text{gain}}$	回転数ゲイン	低	高
P7	$I_{\text{gain}}$	電流ゲイン	低	高
P8	$I_{\text{cont}}$	連続電流制限	低	高



### 6.1 ポテンシオメータ P6 $n_{\text{gain}}$ と P7 $I_{\text{gain}}$ の調整

ほとんどの応用において十分な調整がポテンシオメータ P1 - P5 で行うことができます。さらに、瞬間的な応答はポテンシオメータ P6 で最適化することができます。ポテンシオメータ P7 で電流のダイナミクスを調整することができます。

これらのポテンシオメータはサーボアンプのカバーを開けることにより見つけることができます。この P6  $n_{\text{gain}}$  と P7  $I_{\text{gain}}$  の調整を正確に行うために、モニタ信号 “Monitor n” と “Monitor I” をオシロスコープで観測しながら瞬間的な応答を判断することを推奨します。

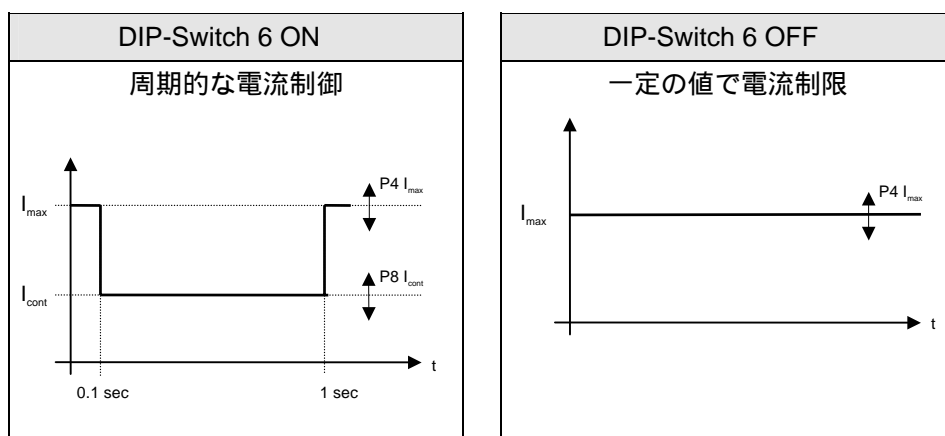
初期設定値 P6  $n_{\text{gain}} = 25\%$  / P7  $I_{\text{gain}} = 50\%$ 。

### 6.2 ポテンシオメータ P8 $I_{\text{cont}}$ の調整と電流制限モード DIP-Switch 6

標準設定 (DIP switch 6 OFF) では最大電流は電流制限値で決定されます。この方法ではモータ電流はポテンシオメータ P4  $I_{\text{max}}$  (0.5 ... 20A) で設定された値で制限されます。

DIP switch 6 が ON の場合、周期的な電流制限が可能となります。この電流制限によりモータを過熱から保護することが可能になります。モータ電流はポテンシオメータ P4  $I_{\text{max}}$  (0.5 - 20A) で設定された値に 0.1 秒間制限され、その後ポテンシオメータ P8  $I_{\text{cont}}$  (0.5 - 20A) で設定された値に 0.9 秒間制限されます。その後再び  $I_{\text{max}}$  が可能になります。

初期設定値 P8  $I_{\text{cont}} = 50\%$ 。



### 6.3 最大エンコーダ周波数 DIP-Switch 5

DIP switch 5 はエンコーダ周波数の最大値を設定します。  
標準設定は 100 kHz です。

DIP-Switch 5 ON		DIP-Switch 5 OFF	
最大周波数 10 kHz		最大周波数 100 kHz	
エンコーダ分解能	最大モータ回転数	エンコーダ分解能	最大モータ回転数
100	6'000 rpm	100	60'000 rpm
500	1'200 rpm	500	12'000 rpm
1000	600 rpm	1000	6'000 rpm

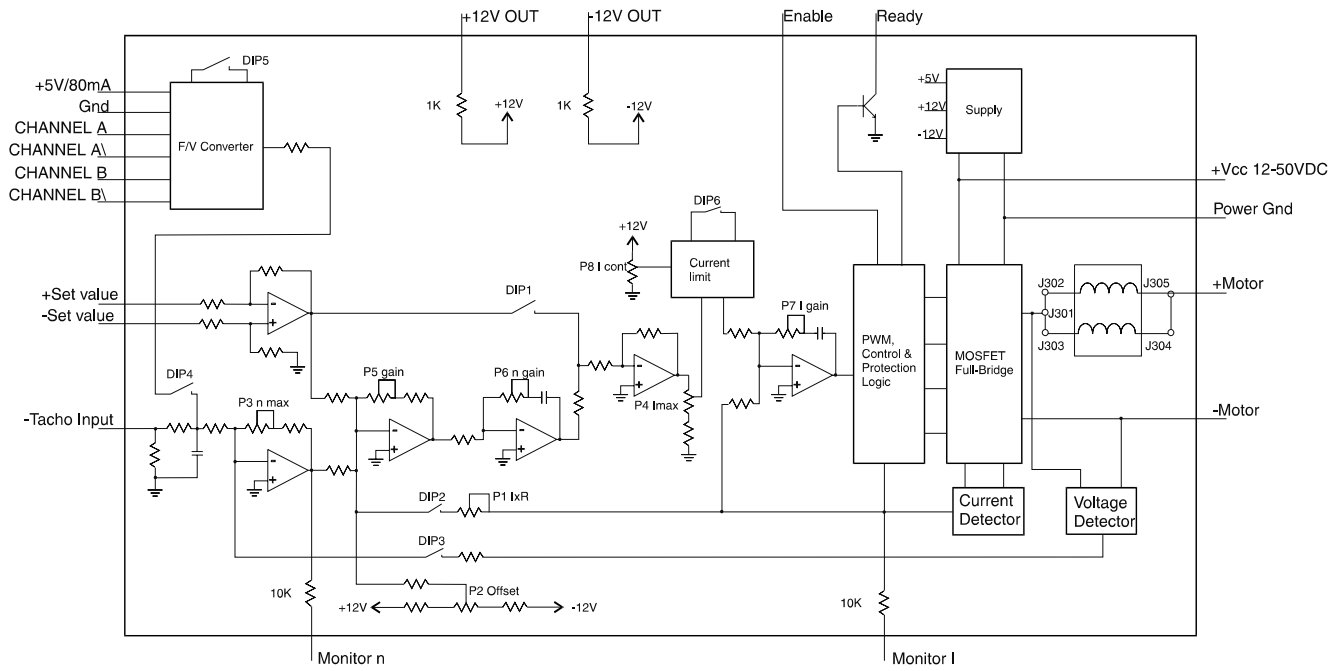
## 7 エラー処理

症状	可能性のある原因	チェック箇所
回転しない	電源電圧 <12V DC 運転可能になっていない 回転数設定値が0V 電流制限値が低すぎる 運転モードが違う 接触不良 誤配線	power コネクタのピン4 signal コネクタのピン3 (Enable) signal コネクタのピン1とピン2 ポテンシオメータ P4 I <sub>max</sub> DIP switch 確認 配線確認 配線確認
暴走	エンコーダ・モード: エンコーダ信号 DCタコ・モード: タコ信号 I x R モード: 補正值	Encoder コネクタ signal コネクタピン5と6 (極性も) ポテンシオメータ P1

## 8 アクセサリ (別売オプション)

製品	仕様	注文番号
モータ・チョーク (モジュール・ハウジング)	90 x 70x x49 [mm] 250μH / 5A が3回路内蔵	137303
モータ・チョーク (ユーロカード・サイズ)	100 x 160 [mm] (3HE, 8TE) 500μH / 6A が4回路内蔵	133350

### 9 ブロック図



### 10 外形寸法図

(第一角法)

