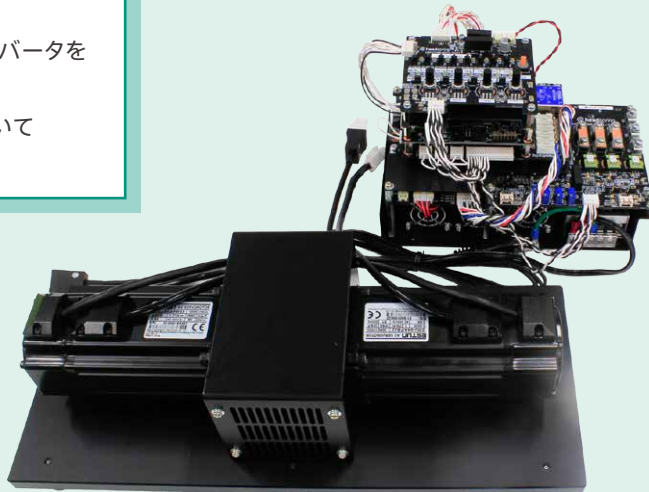


開発者向け

モータドライブの実験ソリューション

おすすめの人

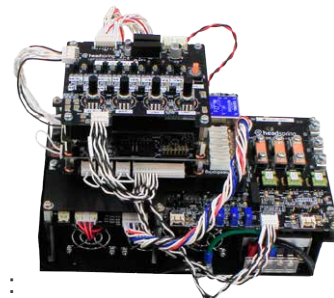
- モータ制御の初心者として、インバータを使って回る仕組みを知りたい
- 開発している制御システムを用いて実際のモータを回したい



HEK-INV-D

モータ実験用インバータセット

- ✓ サンプルソフトウェア付きで、制御を組みやすく
- ✓ 机の上の収まるコンパクトサイズ
W: 215mm / D: 125mm / H: 150mm
- ✓ 別売りの開発キット「HSDT-KIT-B」を併用で制御ソフトウェアの開発も可能



納品物：
SiC 三相インバータ (10kVA)
制御コントローラ
差動信号変換基板
サンプルソフトウェア

HMB-401-A

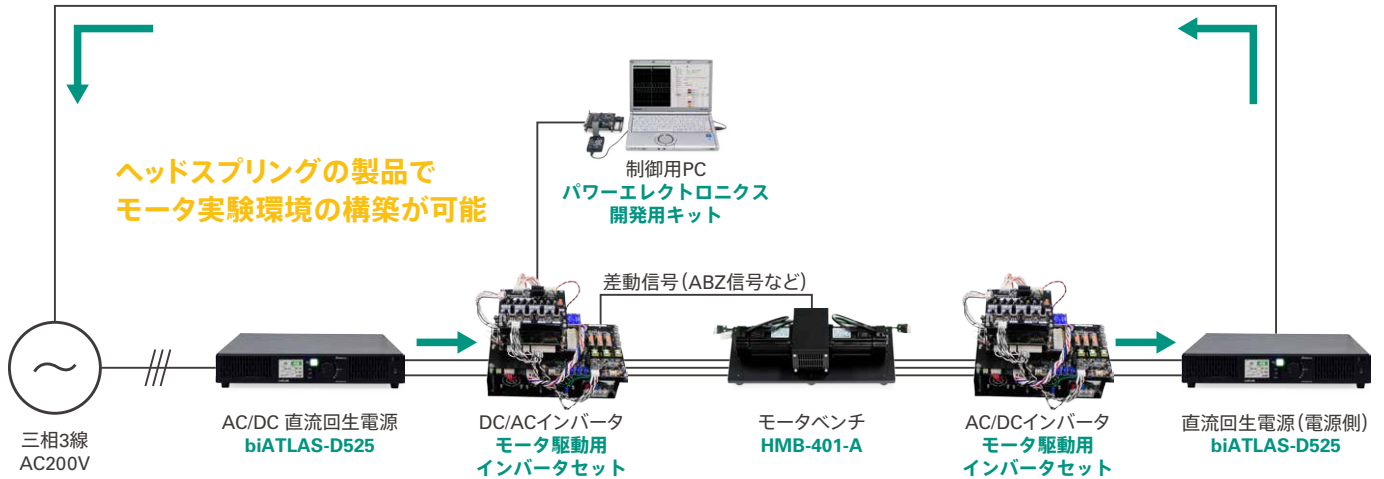
モータベンチセット

- ✓ モータドライブの実験向けに最適なモータベンチセット
- ✓ AC サーボモータを供試側と負荷側に接続
無負荷試験/ 負荷試験の両方を実現



納品物：
モータベンチセット

実験システム構成例



仕様

モータ実験用インバータセット

直流側電圧範囲	0V~400V	P-N 端子間電圧
交流側最大電流	30Arms	U、V、W 端子電流
最大スイッチング周波数	200kHz	ロータリースイッチによって選択可能
最小デッドタイム	200ns	ロータリースイッチによって選択可能
操作スイッチ	トグルスイッチ8 個 ロータリースイッチ1 個	
表示用LED	黄: 8 個 / 赤: 4 個 / 緑: 5 個	
制御方式	チョッパ出力 / 単相交流出力 / 三相交流出力	スイッチにより制御方式が選択可能
保護機能	交流過電流保護 / 直流過電圧保護	保護閾値は基板上の可変抵抗で調整可能
制御電源	AC100V	
装置サイズ	W: 215mm / D: 125mm / H: 150mm	
エンコーダ	方式	RS422 互換の差動入力に対応
入力仕様	最大電圧	5V
	Ch 数	4ch
		5V ABZ 信号を想定

モータベンチセット

全体	装置サイズ	W380mm × D160mm × H110mm	モータ実験用インバータセットなどは除く
	重量	5.8kg	モータ実験用インバータセットなどは除く
供試モータ <small>※負荷モータも同仕様</small>	各種パラメータデータシートを参照	EMJ-04APB22	定格回転数 : 3000rpm 定格電流 : 2.7Arms
エンコーダ	出力	A 相 B 相 Z 相	ラインドライバ出力
	パルス数[PPR]	2500	
	電源	DC5V	
	ケーブル長	1m	