

سرو موتور

سرو موتورها به موتورهای با مکانیزم سرو اطلاق میشود . در مکانیزم سرو ما نیاز به یک لوپ بسته کنترلی خواهیم داشت و با فیدبکی که از یک سنسور حرکتی نظیر شفت انکودر میتوان گرفت ، به کمک کنترلر و درایو ، به موتور فرمان برای حرکت دقیق مطابق با گشتاور مورد نیاز داده میشود . با تعریف بالا از سرو موتور در مواردی که نیاز به جابجائی و یا حرکت ، سرعت و یا اعمال نیروی دقیق و کنترل شده میباشد میتوان استفاده نمود .

سرو موتورهای به صورت کلی به سه دسته تقسیم میشوند .

سرو موتورهای AC بر اساس طراحی موتورهای القائی

سرو موتورهای DC بر اساس طراحی موتورهای DC

سرو موتورهای AC براشلس (Brushless) بر اساس موتورهای سنکرون بدون ذغال

سرو موتورهای طیف گسترده ای از موتور در سایزها و توان های مختلف و در ترکیبهای گوناگون گشتاور-سرعت را در بر میگیرند که با تکنولوژی ساخت مواد مغناطیسی مخصوص برای ایجاد گشتاور خروجی بالا حتی در سایز های کوچک به شما امکان کنترل حداکثری کنترل موقعیت ، سرعت و گشتاور با یک درایو و کنترل میدهند .

با استفاده از سرو موتور پیشرفته در سیستمهای رباتیک ، خطوط صنعتی تولید ، CNC و ... به قابلیتهای زیر دست خواهید یافت :

تنظیمات مختلف بار از قبیل اینرسی بار ، بهره سرعت و سایر پارامترها بصورت خودکار

عملکرد بدون لرزش در حال توقف به دلیل سیستم کنترل پیشرفته درایو

امکان ارتباط با تجهیزات جانبی برای مثال با کنترلر یا رابط انسان ماشین از طریق پورت

تنظیم پارامترها و نمایش وضعیت بررسی درایو

کنترل موقعیت ، سرعت و گشتاور با یک درایو

عملکرد بدون لرزش در حال توقف به دلیل سیستم کنترل پیشرفته درایو

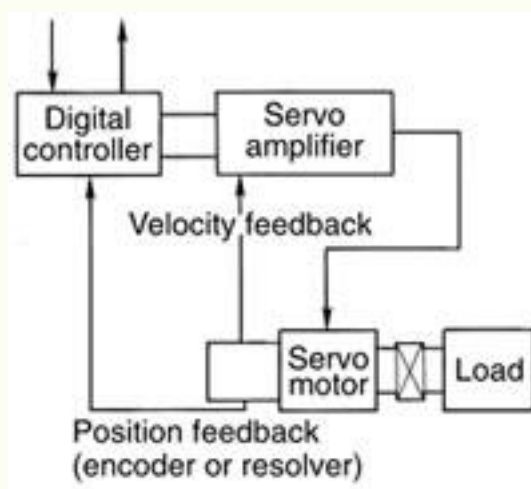
استفاده از انکودر های **Absolute** و تشخیص موقعیت جاری موتور در هر لحظه

قابلیت انتخاب شیب راه اندازی و توقف به صورت خطی و یا **S- shape**

امکان تغییر جهت گردش موتور بدون نیاز به تعویض در سیم بندی موتور

انتخاب نسبت گیربکسهای الکترونیکی مختلف از طریق ورودیها

و قابلیت جبران لقی ناشی از خطای قطعات مکانیکی



منبع:

<https://fa.wikipedia.org>