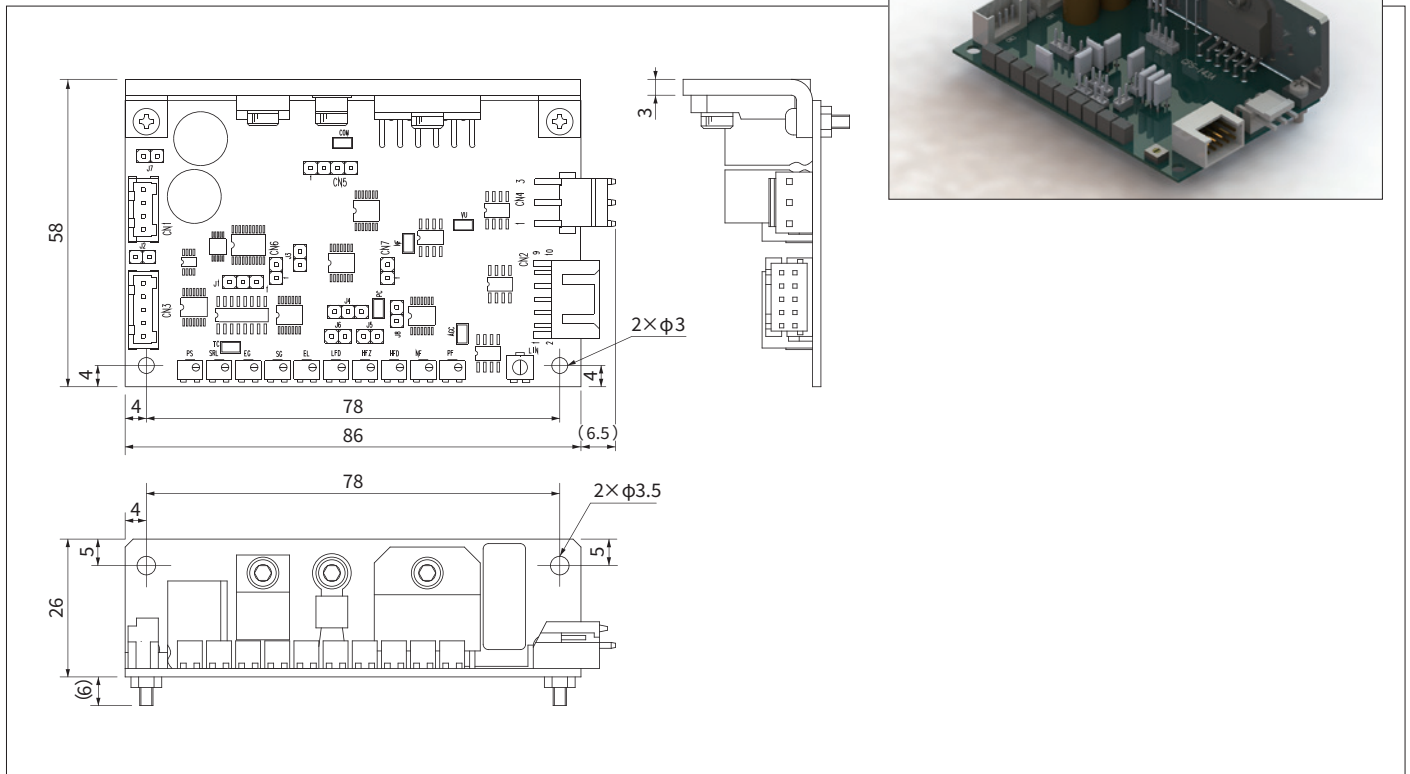


GVDO/GVDW0

■ 外形寸法図 Outline Drawing



(Unit: mm)

■ ドライバ仕様

| 型 式 | | GVD0/GVDW0 - * * * * * - * * |
|--------|-----------|------------------------------|
| 電 源 | 電 源 電 圧 | ± 15V 又は ± 24V |
| | 最大動作電流 | 2.5A RMS |
| | ピーク電流* | 10A |
| 指令信号入力 | 電圧範囲 (差動) | ± 3V / ± 5V / ± 10V |
| | 入力インピーダンス | 20k Ω (差動入力時) |
| モニター出力 | 位 置 出 力 | ± 1.5V / ± 2.5V / ± 5V |
| 機 能 | 入 力 信 号 | サーボ ON |
| | 出 力 信 号 | レディー |
| | 保 護 機 能 | ドライバ過熱 |
| | | オーバージョシオン |
| | | 過電流 |
| | センサ異常 | |
| 使用温度範囲 | | 0 ～ + 50℃ |
| 寸 法 | | 93 x 57.5 x 31 mm |
| 重 量 | | 約 60g (ヒートシンク含む) |

■ Specifications

| | | | |
|-----------------------------|------------------------|------------------------------|------------------|
| Model | | GVD0/GVDW0-*****-** | |
| Power Supply | Power Supply Voltage | ± 15V or ± 24V | |
| | Max. Operating Current | 2.5A RMS | |
| | Peak Current* | 10A | |
| Command Signal Input | Voltage(Differential) | ± 3V / ± 5V / ± 10V | |
| | Input Impedance | 20kΩ (At differential input) | |
| Monitor Output | Position Output | 1.5V ± / ± 2.5V ± / 5V | |
| Function | Input Signal | Servo ON | |
| | Output Signal | Ready | |
| | Protection | | Over heating |
| | | | Over positioning |
| | | | Over current |
| | | | Sensor error |
| Operating Temperature Range | | 0°C to + 50°C | |
| Dimension | | 93 x 57.5 x 31 mm | |
| Weight | | 60g (with heat sink) | |

P 制御と PI 制御の違いについて

ガルバノスキャナサーボドライバGVDシリーズにはP制御とPI制御があります。
使用される用途に応じて下記を参考に選択してください。

- ・ P 制御

指令信号と位置フィードバック信号を比較しエラーに比例した信号を出力します。時間積分しないためサーボクロードループ帯域が高くなります。従ってスキナールは高速に応答し、速やかに整定します。歪みやフリクションが生じた場合、指令に対して位置罫差が発生します。

- PI 制御

指令信号と位置フィードバック信号を比較しエラーを時間積分した信号を出力します。このため歪みやフリクションに関係なく定常状態（非常に小さい位置誤差の状態で）を保つことができます。この積分によって非常に高い位置再現性が得られます。整定時間の高速性を重視する場合はP制御を、位置再現性を重視する場合はPI制御を選択してください。

※ピーク電流は使用するスキャナ及び電源電圧等により電流値が制限される場合があります。

Our Galvanometer Optical Scanner Driver (GVD) have two options in control systems : P Control and PI Control Systems.

Please read the following description of the systems and select one according to your application.

P Control :

This control will output the signal proportional to the error which is obtained by comparing position feedback and command signal. The scanner responds fast and stabilizes position quickly because servo closed loop band becomes high by not integrate the time. In case of distortion or friction, a position error may occur against the command.

PI Control :

This control will output the time-integrated signal of the error which is obtained by comparing position feedback and command signal. Therefore, it is possible to maintain a stationary state (a state with extremely small position error) regardless of distortion or friction. This integration provides very high position repeatability. Please select P Control if considering for the high speed stabilization time, or PI Control for high position repeatability.

*Peek current may have limit,depends on Galvo type and power supply voltage.