



## ● 概要

PMC112Bは、小型のエンコーダ付DCサーボモータを速度・トルク（電流）・位置決め制御を実現する低価格ドライバーです。  
パルス列入力で、位置決め制御が可能です。制御ループ選択によりアナログ指令入力で、速度制御及び電流制御が可能です。また、CW、CCW信号にPWM波形を入力することでPWM制御が可能になります。

電源は $\pm 12V$ （または $\pm 15V$ ）と $+5V$ が必要です。アンプ部は、パワーオペアンプを使用しています。

従来のPMC112と比較して、大きさが約 $1/2$ になり、動作に関してもさらに精度を向上させました。

従来のPMC112の各コネクタと互換を持たせてありますので、今までの製品をご利用の御客様でも、簡単に移行できます。

一部部品変更に伴い、型式名が変更になりました。[ **PMC112A** ] [ **PMC112B** ]  
機能、サイズ等に変更はありませんので、今後発注いただく際は、PMC112Bでお願いいたします。

## ● 特長

### ■ 低価格

制御回路にCPLDを使用することにより低価格を実現しました。

### ■ 小型、軽量

プリント基板1枚構成です。（従来のPMC112と比較して面積が約 $1/2$ になりました）



上段 PMC112 . . . . . 200 x 100  
下段 PMC112B . . . . . 105 x 100 (単位: mm)  
写真上はPMC112Aになっておりますが、外形サイズは同じです。

#### ■ 高速応答

電流応答10KHz以上(抵抗負荷)

#### ■ 高精度位置決め

4MPPS maxと高速ですので、高分解能エンコーダに対応できます。

#### ■ フォトアイソレーション

入力インターフェース部は、全てフォトアイソレーションされています。

#### ■ 放射ノイズ低減

4層基板の採用、リニアアンプの採用、クロック部EMIフィルタの採用等により従来機種より放射ノイズを低減しました。

#### ■ 多機能

パルス列入力による位置決め制御及び速度制御、アナログ指令による電流制御及び速度制御、PWMパルス入力によるトルク制御等が、ジャンパーで選択できます。

### ● 用途

各種小型ロボット、小型XYテーブル、精密測定器、精密位置決め、その他。

### ● 定格及び仕様

PMC112B(DCサーボドライバ)仕様書 [ダウンロード](#)

### ● 配線例

上記仕様書をご参照ください。

BACK