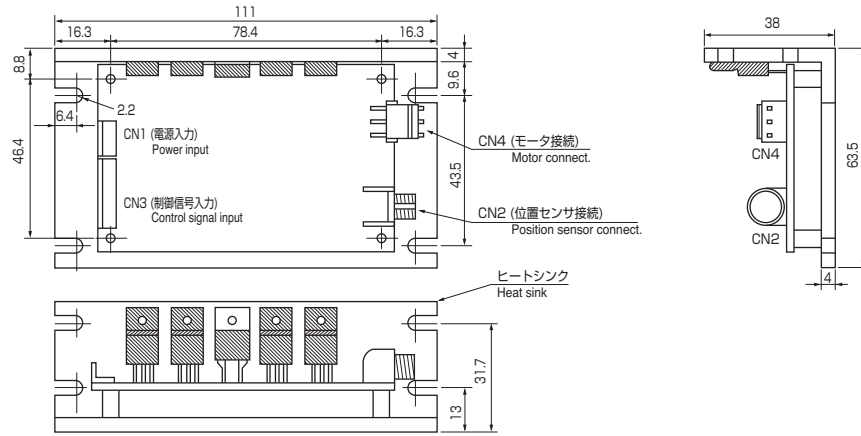


(Unit : mm)

SCD-W**-62**



■ ドライバ仕様

型 式		SCD-W**-62*0**	SCD-W**-62*1**
電 源	電 源 電 圧	±15V (SCD-W24の時±24V)	
	最大動作電流	2.5A RMS	
	瞬間最大電流	10A	
指令信号入力	電 圧 範 囲	±3V (差動)	±10V (差動)
	入力インピーダンス	20kΩ (差動入力時)	
モニター出力	位 置 出 力	±3V (差動)	±10V (差動)
機 能	入 力 信 号	サーボインーブル	
	出 力 信 号	レディー	
	保 護 機 能	ドライバ過熱	
		オーバーポジション	
使用温度範囲	0~+50℃		
寸 法	111×63.5×38 mm		
重 量	約170g (ヒートシンク取付時)		

■ Driver Specifications

Model		SCD-W**-62*0**	SCD-W**-62*1**
Power	Voltage of power	±15V (with SCD-W24: ±24V)	
	Max. continuous current	2.5A RMS	
	Max. instant current	10A	
Command signal input	Voltage	±3V(Differential)	±10V(Differential)
	Input impedance	20kΩ (At differential input)	
Monitor output	Position output	±3V(Differential)	±10V(Differential)
	Input signal	Servo enable	
Function	Output signal	Ready	
	Protection	Over heat of driver	
		Over position	
		Over current	
Malfunction of sensor			
Temperature in use		0~+50℃	
Dimension		111×63.5×38 mm	
Weight		170g (with heat sink)	

■ スキャナ対応ドライバ型式

スキャナ型式 Scanner Model	ミラー Mirror	制御方式 Control	位置入力信号 Position input signal	ドライバ型式 Driver model
GCM-2260	φ 9.5	P	± 3V	SCD-W ** - 6220
			±10V	SCD-W ** - 6221
		PI	± 3V	SCD-W ** - 6210
			±10V	SCD-W ** - 6211
GCM-2280	φ 15	P	± 3V	SCD-W ** - 6260
			±10V	SCD-W ** - 6261
		PI	± 3V	SCD-W ** - 6250
			±10V	SCD-W ** - 6251
GCM-2510-1	φ 15	P	± 3V	SCD-W ** - 6230
			±10V	SCD-W ** - 6231
		PI	± 3V	SCD-W ** - 6240
			±10V	SCD-W ** - 6241

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 SCD 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下さい。

・ 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ズドループ帯域が高くなります。従ってスキャナは高速に応答し、速やかに制動します。歪みやフリクションが生じた場合、指令に対して位置誤差が発生します。

・ PI 制御

指令信号と位置フィードバック信号を比較し位置誤差を時間積分し出力します。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) 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 制御を選択して下さい。

Our galvanometer optical scanner SCD series have P and PI control systems.

Please refer to the following information when you select one from the two control systems before your order.

P Control

This control outputs the signal in proportion to the error by comparing the control signal and position feedback signal. The closed-loop band is high because of the absence of time integration. The scanner responds quickly and set the position promptly. The distortion and friction may produce the position error against the control.

PI Control

This control outputs the time-integrated position error by comparing the control signal and position feedback signal. It keeps the steady state (the state of extremely small position error) without the influences of distortion and friction. This time-integration can attain the extremely high position repeatability.

Please select P control when you emphasize the speed of setting time, and PI control when you value the position repeatability.

ご注文時の型式説明 Reference to Model No. (Code)

SCD - W ** - 6 2 ** - **

電源電圧仕様

Voltage of Power spec.

15 : ±15V
24 : ±24V

基板仕様

PCB spec.

6 : アナログ Analog

0 : ±3V入力 Input

1 : ±10V 入力またはデジタル仕様
Input or digital spec.

制御方式・ミラー区分

21 : 2260, PI Control, φ9.5
22 : 2260, P Control, φ9.5
23 : 2510-1, P Control, φ15

客先カスタマイズ用調整追番
アルファベット2桁

Customer code
(2 digits of alphabet)

Control methods for mirrors

24 : 2510-1, PI Control, φ15
25 : 2280, PI Control, φ15
26 : 2280, P Control, φ15