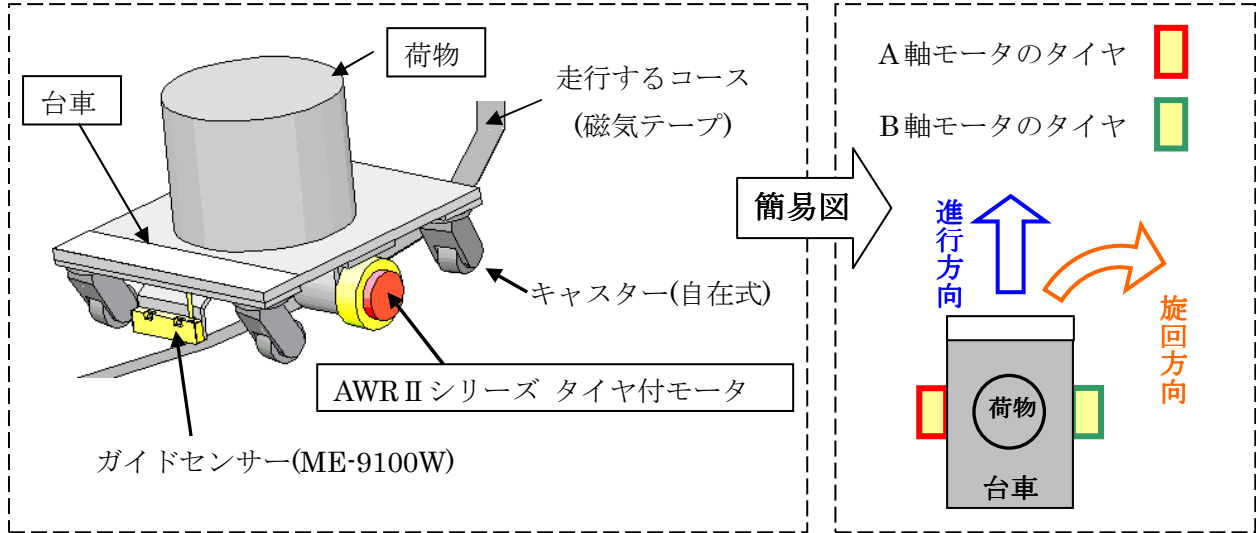


走行軸モデルの特徴

走行軸モデルは2輪速度差を利用した台車の、
簡単な操作と**安全な走行**を支援します。

2輪速度差を利用した台車の例



簡単な操作

<軸別モデル>では

速度指令を、モータごとに与えます。
台車を、左右のモータで操作します。

モータごとの指令なので、
複雑な操作になります。



<走行軸モデル>なら

速度指令を、動く方向で与えます。
台車を、進行/旋回方向で操作できます。

車を扱うような指令なので、
簡単な操作ができます。

安全な走行

ガイドセンサーを用いた台車には、加減速の調整をお勧めします。例えば以下のようにします。

- ・ 進行方向の加減速を遅くする。荷物の揺れや落下を防止できる(荷物保護)。
- ・ 旋回方向の加減速を速くする。コースアウトを防止できる(コース追従)。

<軸別モデル>では

加減速をモータごとに調整します。
進行方向と旋回方向の加減速を個別に
調整できません。

荷物保護とコース追従の両立が難しく、
安全な走行には工夫が必要です。



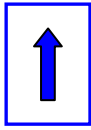
<走行軸モデル>なら

加減速を方向ごとに調整できます。
進行方向の加減速を遅く、旋回方向を速く
調整できます。

荷物保護とコース追従の両立が簡単で、
安全な走行が手軽に行えます。

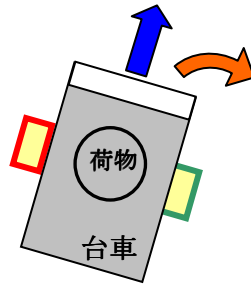
速度指令

- ◆ 2つのモータの回転を合成し計算することで、速度指令が進行方向と旋回方向に分かれます。



進行方向の速度指令(Y軸)

指令を与えると台車が前進後退する



旋回方向の速度指令(X軸)

指令を与えると台車が旋回する

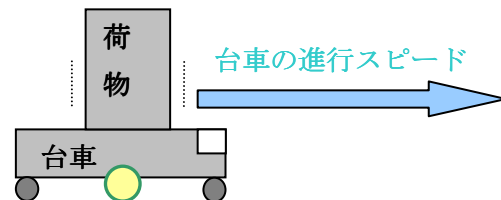
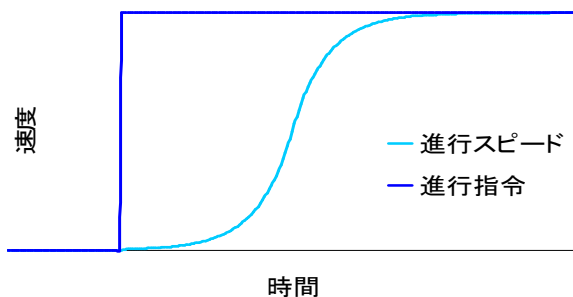
	数値で指令(内部)	アナログ電圧で指令(外部)
進行方向(Y軸)の速度指令	Y 速度制限[min^{-1}]	アナログ入力 0
旋回方向(X軸)の速度指令	X 速度制限[min^{-1}]	アナログ入力 1

・指令の設定は、通信ソフト(TelABH3)の基本設定-内部データで設定します。指令の詳細は取扱説明書をご参照ください。

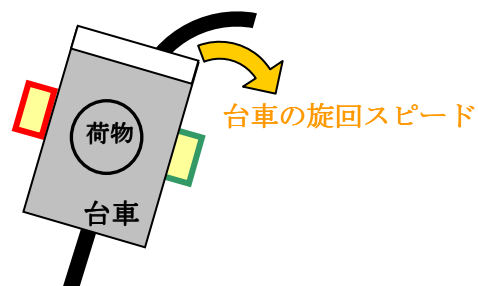
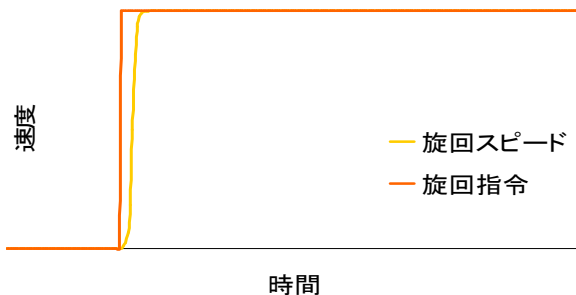
加減速 (S字加減速設定)

- ◆ 進行方向と旋回方向で加減速の設定が別れているので、進行方向は遅く、旋回方向は速いといった加減速設定が可能です。

- ・進行方向の加減速を遅く設定。台車を緩やかに加速し、荷物の揺れや落下を防ぐ。
(Y軸の時定数が大きい)



- ・旋回方向の加減速を速く設定。ガイドセンサーに素早く追従し、コースアウトを防ぐ。
(X軸の時定数が小さい)



	加速方向	減速方向
進行方向(Y軸)の加減速	Y 加速時定数[sec]	Y 減速時定数[sec]
旋回方向(X軸)の加減速	X 加速時定数[sec]	X 減速時定数[sec]

・加減速の設定は、通信ソフト(TelABH3)の基本設定-内部データで設定します。加減速の詳細は取扱説明書をご参照ください。