

# ACサーボリファレンスモデル(TMPM470)

TMPM470 AC Servo Reference Model

ロボットを作りたい貴方に使って欲しいマイコン

## Point

### ■ 3相ブラシレスDCモータによるベクトル制御と位置制御の実現

- ・なめらかで静かな回転、そして低消費電力

### ■ きめこまやかなトルク制御

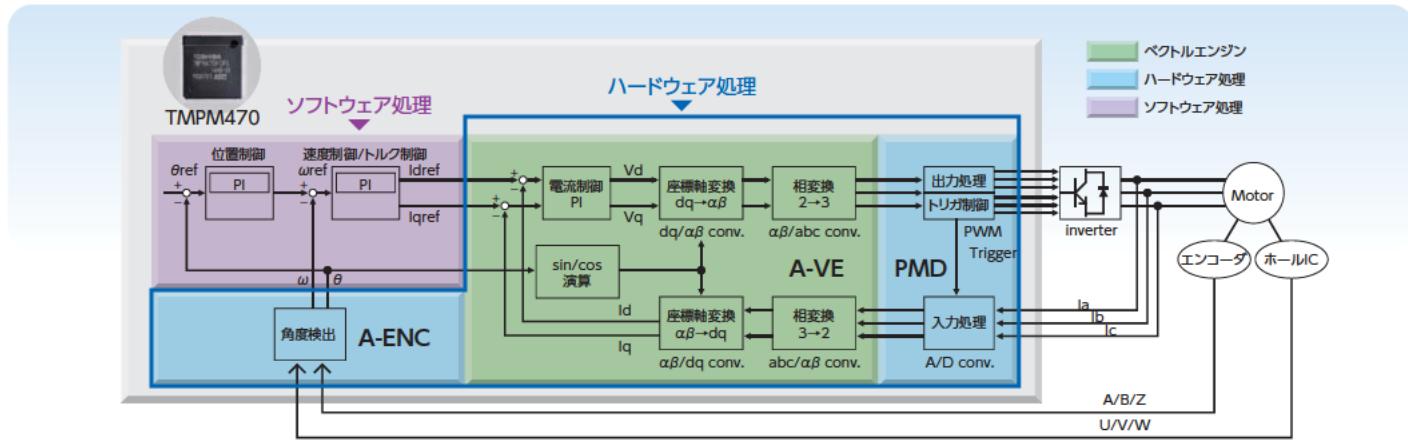
- ・ベクトルエンジン搭載により、高速PWM<sup>\*1</sup>ベクトル制御を容易に実現
- ・制御周期の短縮により、位置・速度・電流制御の高精度化が可能

### ■ モータ制御をしながら高速通信

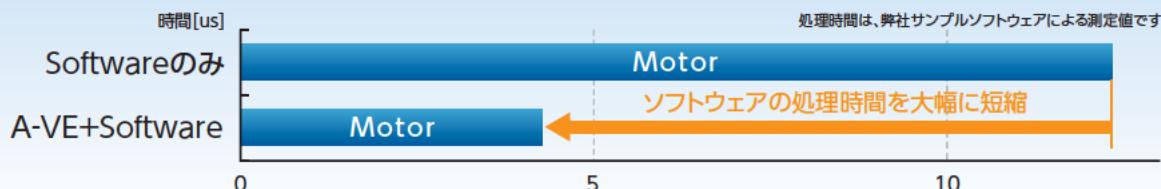
- ・ベクトルエンジンを利用することでCPU占有率を約70%<sup>\*2</sup>低減
- ・モータを制御しながら、同時に通信や周辺制御にCPUパワーを利用

\*1 Pulse Width Modulation(パルス幅変調) \*2 弊社サンプルソフトによる測定値であり、保証値ではありません

#### ● モータ駆動(ベクトル制御)の構成



#### ● ソフトウェアの処理時間(CPUクロック120MHz)



大幅にCPU負荷を低減でき、高速PWM&高分解能ベクトル制御を実現



利用例

◆産業／FA ◆家電 ◆ロボティクス

東芝デバイス＆ストレージ株式会社