

巩义阿尔法变频器维修伺服驱动器维修

产品名称	巩义阿尔法变频器维修伺服驱动器维修
公司名称	郑州明川自动化设备有限公司
价格	.00/个
规格参数	
公司地址	郑州市金水区北环路116号中方园东区8号楼6单元一楼
联系电话	037155501720 13333864455

产品详情

6.3.6 速度回路增益调整

接着介绍速度控制单元的功能，架构图如下：

速度控制单元 增益切换

P2.027

扭矩命令

+ - + + +

低通滤波器

P2.049

扭矩常数倒数

1/KT 电流命令 速度估测器 编码器 电机惯量

JM

系统惯量J (1 +P1 .037)*JM

变动率

P2.005

积分器 积分增益

P2.006

++

前馈增益

P2.007 微分器 负载惯量比

P1.037

+

增益切换

比例增益

P2.004

速度控制单元之中有许多的增益(Gain)可以调整，而调整的方式有手动模式与三种增益调整可供使用者来选择。

手动：由使用者设定所有参数，同时自动或辅助功能都会关闭。

增益调整模式：请详见手册第五章自动调机。

手动模式

当 P2.032 设定为 0 时，速度回路的比例增益(P2.004)、积分增益(P2.006)及前馈增益

(P2.007)，由使用者自行设定，一般而言各参数的影响如下：

比例增益：增加此增益会提高速度回路响应带宽。

积分增益：增加此增益会提高速度回路低频刚度，并降低稳态误差。同时也牺牲相位边界值。过高的积分增益增加系统的不稳定性。

前馈增益：降低相位落后误差。

相关参数：详细内容请查阅手册第八章

参数 功能 P2.004 速度比例增益(KVP) P2.006 速度积分补偿(KVI) P2.007 速度前馈增益(KVF)

从学理的角度看，我们以控制理论中最直观的步阶响应来分析其特性，故以下范例使用步