

위치에서의 동작 속도이다.

(S의 값이 설정 속도 보다 적을때) S의 값에 의해 감속이되며 검출속도 N_i 에 따라 위치변화량에 대한 감속비가 변화하기 때문에 직선 감속이 가능하다.

이상과 같은 방법으로 2축 또는 3축 체적 제어를 할때 원호보간과 같은 미소각 이동등에 있어서도 정도 개선이 가능하며 고성능의 위치제어제를 실현할수있다.

참 고 문 헌

1. 見城尙志, 水守重信, *マイクロニクスのためのDCサーボモータ*, 総合電子 出版社, 東京, 1982, PP. 157-200.
2. Benjamin C. Kuò, "Digital Control System", Rinehart and Winston, INC, America, 1980, pp.508~515.
3. James H. Aylo, Robert. Ramey and Gerald Cook, "Design and Application of a Microprocessor PID Predict Controller", IEEE. Trans. Ind. Electron. Cont. Instrum., vol. IECI-27, NO. 3, Aug. 1980, pp.133-137.