

您設計產品時的好朋友！



[Forum: 16-bit PIC24/dsPIC](#)

Topic: 定位控制問題求教

Subject: Re: 定位控制問題求教

作者: billchou

2018年05月15日 22:50:11

1. 誤差(注1) > 設定值(注2)：單純P模式。誤差大時I會累積大量誤差，在誤差縮到很小時，會形成P誤差遠小於I累積誤差，只能透過反覆振蕩來逐漸消化I累積誤差，因此最好採用P控制

2. 誤差(注1) < 設定值(注2)：先清空I累積誤差，再切換為PI模式

注1：誤差/速度/加速度/扭力...都可以用來切換P/PI模式，建議從誤差開始

注2：設定值通常為最大值的一定比例(<30%)，此參數最好可調整，再實測

資料來源：經驗&安川AC伺服馬達手冊(好像跟定位模式有關?其它廠牌好像沒寫太多?)