DMC 15

1. 가변 저항을 통한 속도제어

* 가변 저항 : 회로에 흐르는 전류를 주어진 범위 내에서 다양하게 변화 시킬 수 있는 저항 , 저항값 을 임의로 바꿀 수 있음

1. 역전압 보호 회로 내장

* 어떠한 문제가 생겼을 때 아무 영향없이 회로를 정상으로 작동시키기위한 보호 회로

DMD 200

1. Open loop , Closed loop 속도 제어 선택

* Open loop : 제어 신호를 주고서 그 신호에 대해서 상관 안하는 회로
* Closed loop : 입력에 의하여 출력이 변화하는 것을 다시 입력으로 넣어주는 회로

1. 엔코더를 사용한 정밀 위치 및 속도 제어

* 엔코더 : 위치나 속도를 측정하도록 해주는 센서, 움직이는 부분과 움직이지 않는 부분(레일)로 구성

움직이지 않는 부분에서는 일정한 위치 간격마다 펄스가 발생할 수 있도록 하고, 움직이는 부분에서 이 펄스들을 측정하여 모터 컨트롤러로 신호

모터 컨트롤러에서는 펄스의 개수 등을 세어 위치나 속도를 계산

* 펄스 : 짧은 시간에 생기는 진동현상 즉 극히 짧은 시간에만 흐르는 전류

1. 아날로그 센서 사용에 의한 속도 및 위치 제어

* 아날로그 센서 : 아날로그 신호(시간적으로 연속인 전압, 전류 또는 그 밖의 형태의 신호)를 출력 신호로 하는 센서

1. DMC 15에 비해 크기가 더 크다

공통점

1. LED

아두이노를 이용해 DC모터를 제어 하는 방법

<https://m.blog.naver.com/PostView.nhn?blogId=motor_bank&logNo=220890237343&navType=tl>

<https://m.blog.naver.com/motor_bank/220890253202>