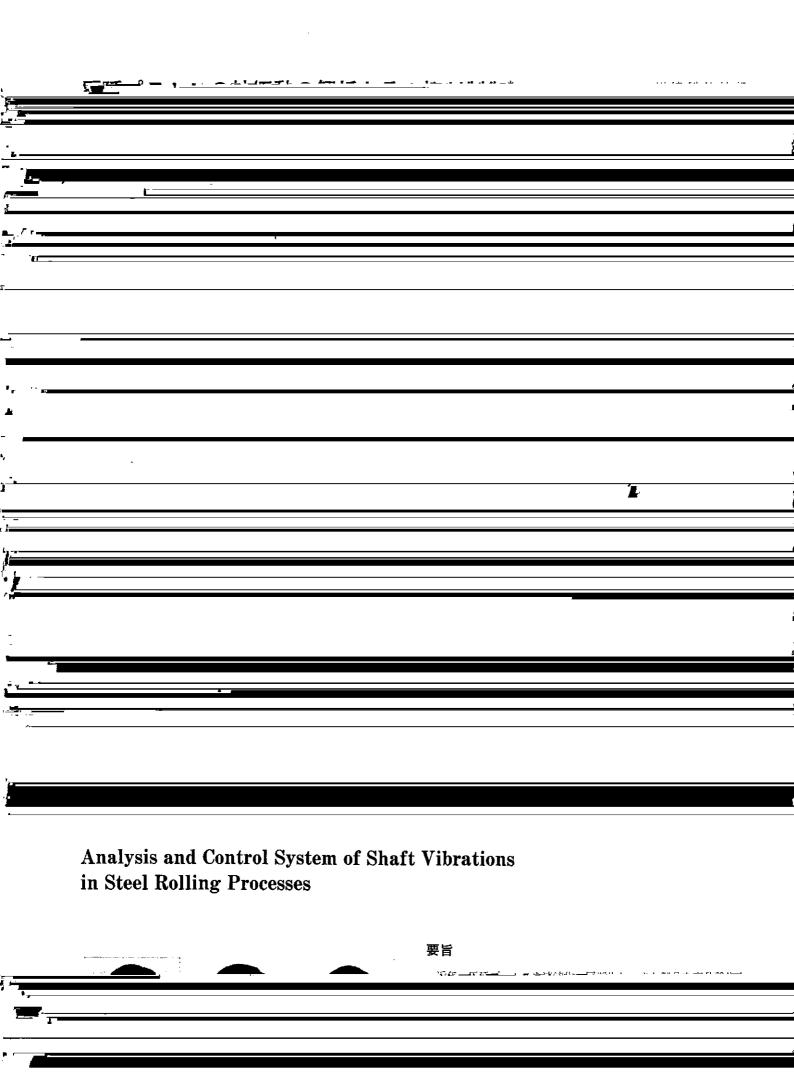
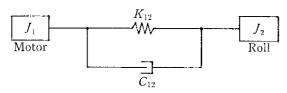
KAWASAKI STEEL GIHO Vol.19 (1987) No.1

Analysis an	nd Control System of Shaft	: Vibrations in Steel Rolling Process	ses
Tsukuda)	(Katsuhiko Doi)	(Kozo Ishikawa)	(Hifumi



(3) 機械構造物,基礎の振動 (4) 圧延材ストリップ自体の振動

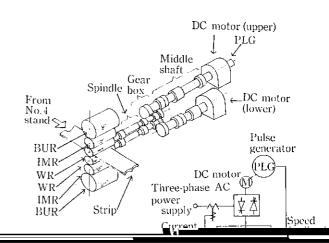
· r <u>185 - A.</u>



 K_{12} : Equivalent torsional spring constant C_{12} : Equivalent damping coefficient

Fig. 5 Mechanical resonance system

$$\zeta_1 = \frac{1}{2\omega_1} \times C_{12} \times \sqrt{\frac{1}{J_1} + \frac{1}{J_2}}$$





以上の対策により軸振動の大きさ $y/x_{\rm d}$ を対策前の 54% まで低減 することができた。

4-A

は小さくなっているが、現実には問題がない。これによって速度応答性は 20 rad/s の性能を確保して圧延特性を損なわずに、軸振動を抑制することができた。

フィードバックフィルターの速度応答性への影響と 軸振動抑制効果

4.2.1 速度フィードバックフィルターの特性(平均値フィル ター)

徴視的には、サンプリングタイムの数~ $10 \, \mathrm{ms}$ 間に、実際の速度は 変動している。 $\mathbf{z} - \mathbf{z} = \mathbf{u} = \mathbf{u} = \mathbf{u}$ に、 $\mathbf{z} = \mathbf{v} = \mathbf{u} = \mathbf{v}$ に、 $\mathbf{z} = \mathbf{v} = \mathbf$

5 冷間タンデム圧延機の交流ドライブ化による速 度制御系の高応答化と新制御理論による軸振動 抑制制御

冷間タンデム圧延で,板厚精度を向上させるためには,スタンド 主機のドライブ速度制御系の応答性を高める必要がある。しかし、

で変動する時、Ts 間の平均した値をフィードバック値n、とすると、時刻tにおける速度は

ロールおよびモーターの駆動軸系の機械振り振動周波数は 10 数 Hz で、近年小径ロール化、高速圧延化に上もなって、軸振動が発生し

