

メカシリンダの動かし方と構成

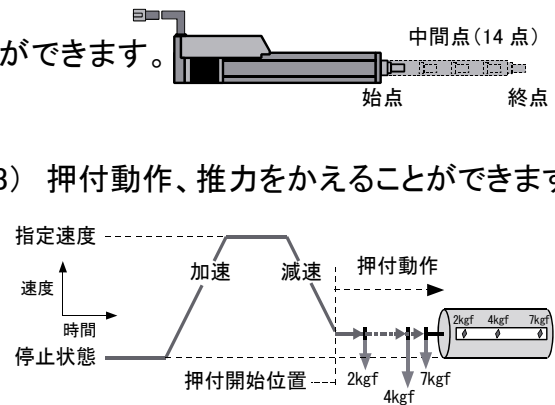
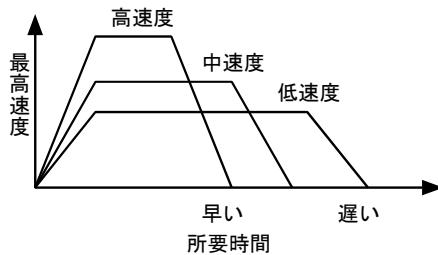
目次

1. メカシリンダで出来る事
2. どのようにして動かすのか？ その1
3. どのようにして動かすのか？ その2
4. 準備して頂くもの
5. コントロール機器との組み合わせ
6. その他



1. メカシリンダで出来る事

- 1) 任意の点(始点、終点も含む)に止めることができます。
任意の停止点=最大16点
- 2) 移動速度を任意に変えることができます。
- 3) 押付動作、推力をかえることができます。
(ショックレスで停止出来ます)



2. どのようにして動かすのか？ その1

最初に、ダイアディックシステムズで用意している【ティーチングツール】で、停止点や移動速度をメカシリンダに記憶させます。記憶できる数は最大16で、ポジション番号、又はポイント番号と呼び、それぞれを0～Fで表します。

3. どのようにして動かすのか？ その2

- ・汎用スイッチ(オン/オフ信号)
- ・シーケンサの汎用入出力

等を使用してポジション番号0～Fに相当するPC1、PC2、PC4、PC8のオン/オフ信号を設定してから、**移動指令入力(CSTR)**をオンにすれば動作します。

この組合せは規則性があります

ポジション番号	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
目標位置番号入力: PC1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1
目標位置番号入力: PC2	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1
目標位置番号出力: PC4	0	0	0	0	1	1	1	1	0	0	0	0	1	1	1	1
目標位置番号出力: PC8	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1
移動指令入力: CSTR																

弊社製品 かんたんコントローラ(CTC-67)を使用すると、簡単に動かす事が可能です。

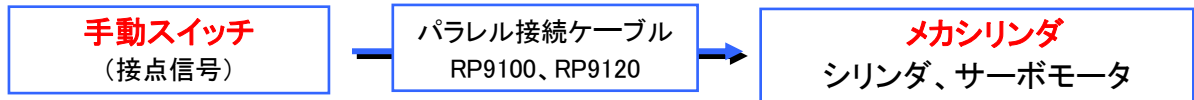
移動動作が完了すると(指定された場所に停止すると)、位置決め完了信号が出力されます。この信号を見て、次の工程に進ませます。

4. 準備して頂くもの

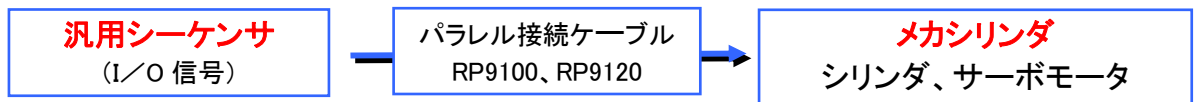
- 1)メカシリンダ本体(標準で、シリンダ本体とアンプを含んでおります)
- 2)パラレル接続ケーブル(電源線と制御線が含まれております)
- 3)ティーチングツール(初回のみ購入ください)
ティーチングBOX(CTA-23-SET)、又は パソコン設定ツール(TBVST-CTC-JP-SET)
- 4)DC24V、2~3(A) 直流電源

5. コントロール機器との組み合わせ

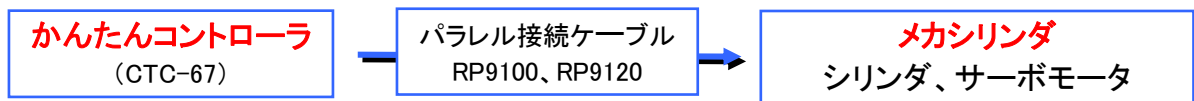
1) 手動スイッチとの組み合わせ



2) 汎用シーケンサとの組み合わせ



3) ダイアディック製かんたんコントローラとの組み合わせ



6. その他

- 1)メカシリンダはモータ(サーボモータ)と機構部(回転→直動変換機構)から構成されております
- 2)メカシリンダの価格には モータ と アンプ(ドライバー、又は 軸コントローラ) を含みます
- 3)ご注文時、パラレル接続ケーブルは必ず手配してください。
(SCN5用:RP9100-□□□:例 3m→030、5m→050、10m→100)
(SCN6、SCLG6、SCLT用 :RP9120-□□□:例 3m→030、5m→050、10m→100)
- 4)メカシリンダを動かすまでの作業と必要となる物

