

サーボモータ（型名：RSA、RCBシリーズ）用

かんたんスタートガイド

必ず、最初にお読み下さい

このガイドでは サーボモータの初期設定までを解説します
詳細は簡単コントローラ取扱説明書をご覧ください

作業手順

部材の確認

ケーブルの被覆をむきます

結線作業

初期設定 / ティーチング

プログラミング / 動作

部材の確認

チェック



1. AC サーボモータ



チェック



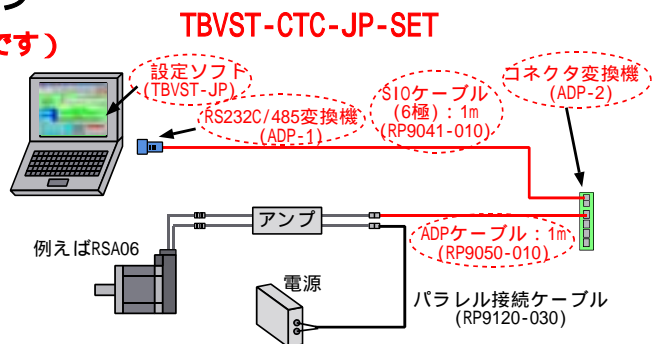
2. パラレル接続ケーブル（ RP9120- ）
（サーボモータへの電源供給や制御する為に必要です）



チェック



3. パソコン設定ソフトとパソコン
（サーボモータの初期設定には必要です）



チェック



4. 電源（DC24V 3A 出力）

チェック

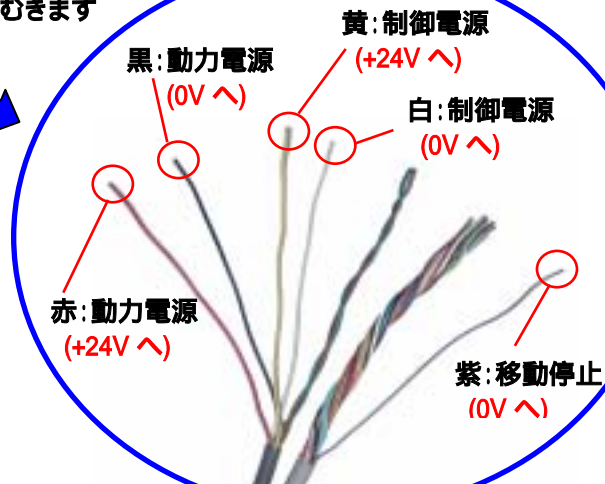


5. 作業に必要な工具 ニッパ、ワイヤーストリッパ、カッター、他

ケーブルの被覆をむきます



被覆をむきます

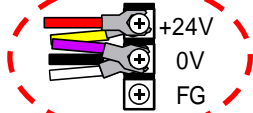


RP9120-***

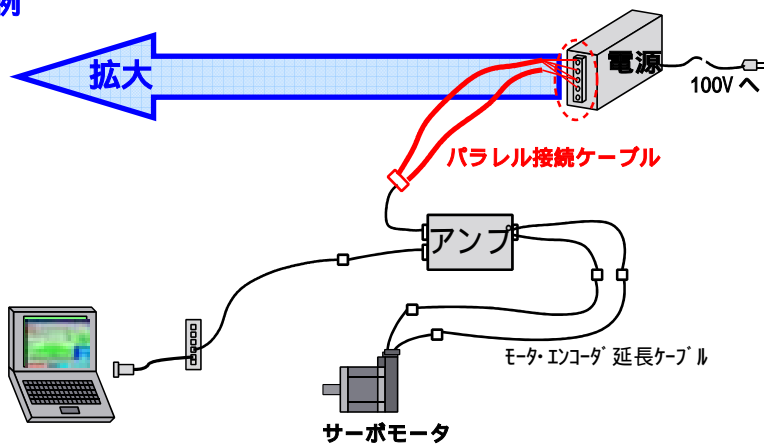
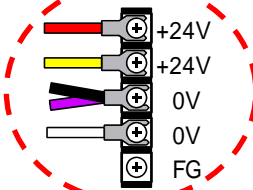
結線作業

圧着端子を使用した電源への接続例

+24V、0V 端子が各 1 個の場合

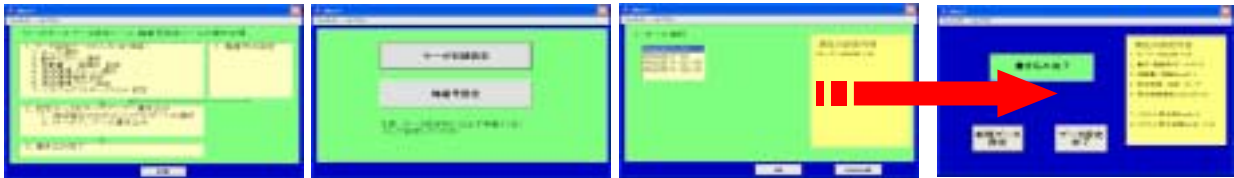


+24V、0V 端子が各 2 個の場合



初期設定 / ティーチング

パソコン設定ソフトに同梱の**サーボモータ初期設定ソフト (MVST)**を実行し、画面のメニューに従って、下記項目を設定してください



設定項目

- サーボモータの機種 選択
- 動作パターン 選択
- 移動量 / 減速比 設定
- 原点復帰パターン 選択
- 原点復帰速度 設定
- 原点復帰パワー 設定
- ソフトウェアリミット 設定

サーボモータの出荷設定値

項目	出荷設定値
動作パターン選択	設定されていません
移動量 / 減速比	設定されていません
原点復帰パターン	現在の位置を原点
原点復帰速度	150 r/min ¹
原点復帰パワー	85 %
ソフトウェアリミット	±125 回転

停止位置、速度、加速度、等の設定は、**サーボモータ初期設定ソフト (MVST)**で初期設定を実行後、同梱の**ビジュアルデータ設定ソフト (TBVST)**、または**ティーチング BOX** から設定してください

参考：軸番号設定

2 軸以上のサーボモータやメカシリンダをシリアル信号や弊社の簡単コントローラから制御する場合は、**別々の軸番号 (0 軸 ~ F 軸)**を設定する必要があります
軸番号の設定ツールとしては、

パソコン設定ソフトに同梱の「**軸番号_通信条件_設定ツール**」が用意されております