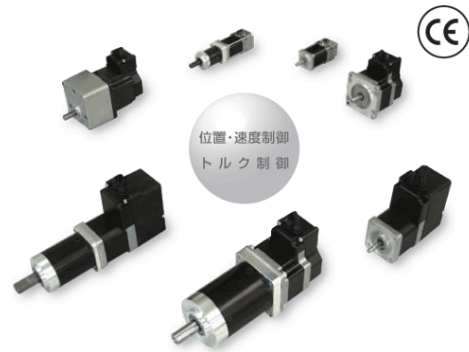


## サーボモータ の動かし方と構成

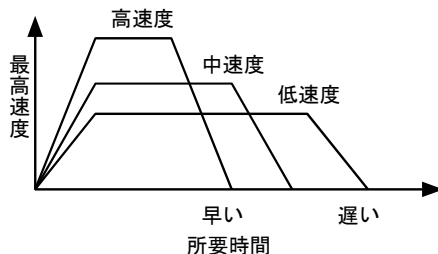
### 目次

1. サーボモータ 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. サーボモータ で出来る事

- 1) 最大16の任意の点に オン/オフ 信号だけで 止めることができます。
- 2) 連続回転 や ピッチ動作 も可能です。
- 3) 回転速度を任意に変えることができます。
- 4) トルク制御も可能です。



### 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 パソコン設定ツール(MVST) で必ず、初期設定をしてください。

初期設定後、停止位置(角度)や 回転速度 を パソコン設定ツール にてサーボモータに記憶させます。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。

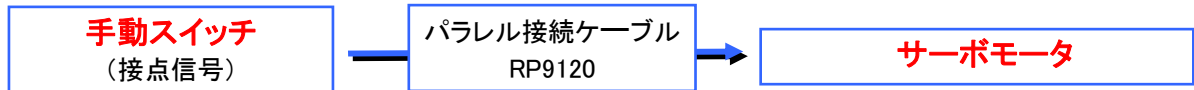
動作が完了すると(指定された角度に停止すると)、位置決め完了信号が出力されます。この信号を見て、次の工程に進ませます。

#### 4. 準備して頂くもの

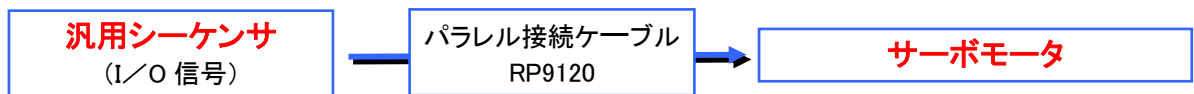
- 1) サーボモータ本体(標準で、モータ本体とサーボアンプを含んでおります)
- 2) パラレル接続ケーブル(電源線と制御線が含まれております)
- 3) 初期設定の為、パソコン設定ツール(TBVST)が必ず必要です。  
初期設定後は、ティーチング BOX(CTA-23)でも、パソコン設定ツール(TBVST)でも使用可能
- 4) DC24V、2~3(A) 直流電源

#### 5. コントロール機器との組み合わせ

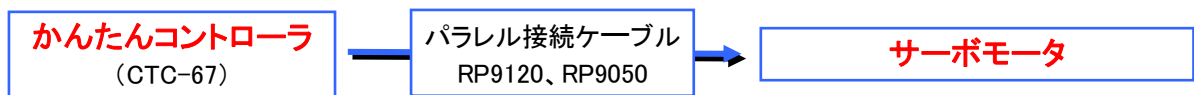
- 1) 手動スイッチとの組み合わせ



- 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) サーボモータ の価格には モータ と アンプ(軸コントローラ) を含みます
- 2) ご注文時、パラレル接続ケーブル と パソコン設定ツール(TBVST-CTC-JP-SET) は必ず手配してください。  
(パラレル接続ケーブル:RP9120-□□□:例 3m→030、5m→050、10m→100)
- 3) サーボモータを動かすまでの作業と必要となる物

