

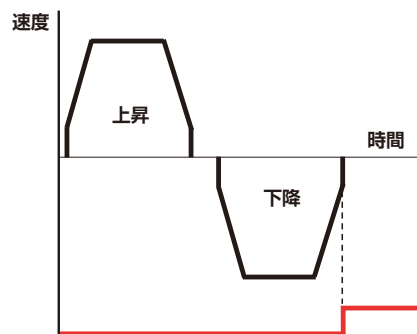
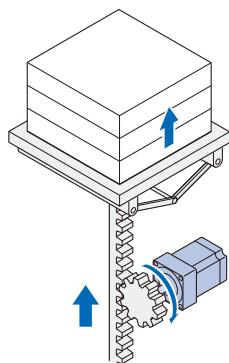
## 往復運転が完了する直前に信号がほしい

### 課題

外部の機器と連携をする際に、位置決め完了信号よりも早いタイミングで信号がほしい

#### 従来の問題点

ドライバから位置決め完了の信号を出力して、外部の機器をスタートさせていた。タクトタイム短縮のために、スタートさせるタイミングを速くしたかった。しかし、ワークが任意の座標に到達しているという信頼性も必要だった。



### 解決策

AZシリーズのコンポジット出力機能を使う

#### 解決 KEYWORD

#### コンポジット出力機能

詳しくは  
WEBサイトの取扱説明書を参照

2つの出力信号の論理結合結果を、1つの信号で出力できます。  
この事例では、ユーザー出力を合わせて使い、3つの信号を結合しています。

#### ① D-END1

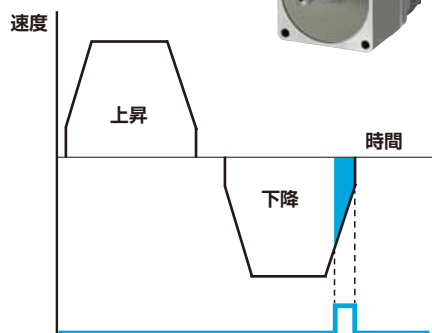
指定した運転データNo.の運転が終わると出力されます。

#### ② M-ACT0

運転中の運転データNo.に対応するMO入力の状態を出力します。

#### ③ AREA0

モーターが指定したエリア内にあるときに出力されます。



## サポートソフトMEXE02の設定例

□ AZパルス列入力/位置決め機能内蔵/RS-485通信付きパルス列入力 / 標準/ギヤードモーター

- データ
  - 運転データ ... **1**
  - 運転I/Oイベント
  - 運転データ拡張用設定
- パラメータ
  - 基本設定
  - モーター・機構(座標/JOG/原点復帰)設定
  - ETO・Alarm・Info設定
  - I/O動作・機能 ... **2**
  - Direct-IN機能選択(DIN)
  - Direct-OUT機能選択(DOUT) ... **3**
  - Remote-I/O機能選択(R-I/O)
  - EXT-IN・VIR-IN・USR-OUT機能選択(拡張) ... **4**
  - 通信・I/F機能

### 1 運転データ

	名前	方式	位置 [step]	速度 [Hz]	起動・変速レート [kHz/s]	運転終了遅延 [s]	結合
No.0		絶対位置決め	2000	1000	1000.000	0.000	自動順送
No.1		絶対位置決め	0	1000	1000.000	0.000	結合無

### 2 I/O動作・機能

48	AREA0 + 位置/オフセット [step]	500
49	AREA0 - 位置/判定距離 [step]	0

### 3 Direct-OUT 機能選択 (DOUT)

	(通常)出力機能	接点設定(信号反転)	OFF出力遅延時間 [ms]	コンボジット論理結合	コンボジット出力機能
DOUT0	USR-OUT0	反転しない	0	AND	AREA0

### 4 EXT-IN・VIR-IN・USR-OUT機能選択 (拡張)

39	ユーザ出力(USR-OUT0) 源A機能選択設定	D-END1
40	ユーザ出力(USR-OUT0) 源A接点設定(信号反転)	反転する
41	ユーザ出力(USR-OUT0) 源B機能選択設定	M-ACT0
42	ユーザ出力(USR-OUT0) 源B接点設定(信号反転)	反転しない
43	ユーザ出力(USR-OUT0) 論理結合選択	AND

お客様ご相談センター

製品に関する技術的なお問い合わせ、お見積、ご注文はこちらまで。携帯電話からもご利用可能です。

受付時間 平日/9:00~19:00

東京 TEL: 0120-925-410  
FAX: 0120-925-601

名古屋 TEL: 0120-925-420  
FAX: 0120-925-602

大阪 TEL: 0120-925-430  
FAX: 0120-925-603

オリエンタルモーター 使い方ナビ

検索

オリエンタルモーター株式会社  
www.orientalmotor.co.jp/