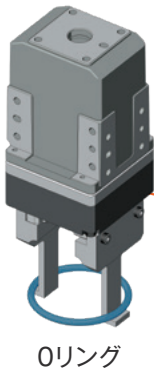


中空のワークをつかみたい

課題

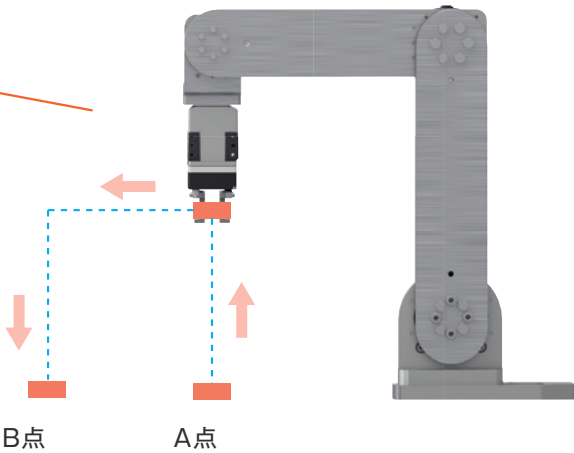
内径で把持したい

EHシリーズ



従来の問題点

中空のワークを把持して、移載したい。
A点でワークを把持し、B点に置く一連の動きをシーケンスで組みたい。



解決策

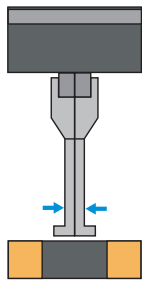
A点 ⇒ B点 への移動完了を受けて、ワークを放す

解決 KEYWORD コンポジット出力機能

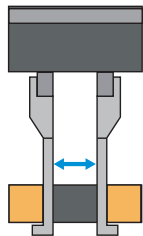
コンポジット出力機能は2つの出力信号の論理結合結果を、1つの信号で出力するものです。
この事例では、以下の信号を結合し出力しています。

状態		出力信号	
ツメが閉じている	DOUT 0	IN-POS	運転が完了した際に出る信号
		AREA0	モーターが設定したエリアにあるときに、出力される信号
ワークを把持している	DOUT 1	TLC	押し当たったときに出力される信号
		AREA1	モーターが設定したエリア内にあるときに、出力される信号
ワークを放す	DOUT 0	IN-POS	運転が完了した際に出る信号
		AREA0	モーターが設定したエリア内にあるときに、出力される信号
ワークが入っていない	DOUT 2	IN-POS	運転が完了した際に出る信号
		AREA2	モーターが設定したエリア内にあるときに、出力される信号

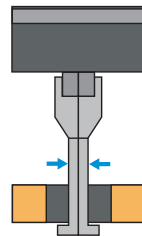
動作・タイミングチャート



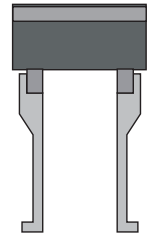
ツメを閉じる



ワークを保持する



ワークをはなす



ワークが入っていない

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

- ① 運転データ ... ①
- ② 運転I/Oイベント ... ②
- 運転データ拡張用設定

■ パラメータ

- 基本設定
- ③ モーター・機構(座標/JOG/原点復帰)設定 ... ③
- ETO・Alarm・Info設定
- I/O動作・機能
- ④ Direct-IN 機能選択(DIN) ... ④
- ⑤ Direct-OUT機能選択(DOUT) ... ⑤
- Remote-I/O機能選択(R-I/O)
- EXT-IN・VIR-IN・USR-OUT機能選択(拡張)
- 通信・I/F機能

運転	
⑥	ティーチング・リモート運転 ... ⑥
モニタ	
⑦	ユニット情報モニタ
⑧	ステータスモニタ
⑨	D-I/O・R-I/Oモニタ
⑩	内部I/Oモニタ
⑪	アラームモニタ
⑫	インフォメーションモニタ
⑬	RS-485通信モニタ
⑭	波形モニタ
テスト	
⑮	I/Oテスト

① 運転データ

	名前	方式	位置 [mm]	速度 [mm/s]
No.0	ツメを開じる	絶対位置決め	0.00	5.0
No.1	ワークを把持する	絶対位置決め押し当て	10.00	5.0

s ²	運転電流 [%]	運転終了遅延 [s]	結合	結合先	終了(Loop)	弱イベント	強イベント
	100.0	0.000	結合無	↓	-	-	-
	60.0	0.000	結合無	↓(r)	-	0	-

② 運転I/Oイベント

	名前	結合	結合先	Dwell [s]
No.0	R0入力とTLC出力が同時ON	形状接続	0	0.000
No.1		結合無	Stop	0.000

イベントトリガI/O	イベントトリガタイプ	イベントトリガカウント
USR-OUT0	ONエッジ	0
未使用	non	0

③ モーター・機構(座標/JOG/原点復帰)設定

4	モーター回転方向	+側=CCW
---	----------	--------

④ Direct-IN 機能選択(DIN)

	入力機能	接点設定(信号反転)	ON信号検出不感時間 [ms]	強制1shot		コンボジット入力機能
DIN0 (PULSE-I/Fタイプ除く)	START	反転しない	0	無効		未使用
DIN1 (PULSE-I/Fタイプ除く)	M0	反転しない	0	無効		未使用
DIN2 (PULSE-I/Fタイプ除く)	M1	反転しない	0	無効		未使用
DIN3 (PULSE-I/Fタイプ除く)	M2	反転しない	0	無効		未使用
DIN4	D-SEL1	反転しない	0	無効		未使用
DIN5	R0	反転しない	0	無効		D-SEL0
DIN6	STOP	反転しない	0	無効		未使用
DIN7	ALM-RST	反転しない	0	無効		未使用
DIN8	FW-JOG	反転しない	0	無効		未使用
DIN9	HOME	反転しない	0	無効		未使用

⑤ 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	AREA0	反転しない	0		AND	IN-POS
DOUT1	AREA1	反転しない	0		AND	TLC
DOUT2	AREA2	反転しない	0		AND	IN-POS
DOUT3	READY	反転しない	0		OR	CONST-OFF
DOUT4	MOVE	反転しない	0		OR	CONST-OFF
DOUT5	ALM-B	反転しない	0		OR	CONST-OFF

⑥ ティーチングリモート運転

ツメを閉じた状態で、位置プリセットをクリックすることで、原点を再設定します。