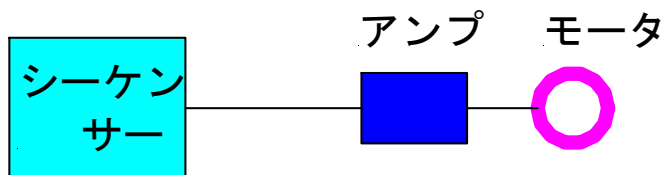


パルス列入力に対するコスト優位性

1 コスト比較 単軸

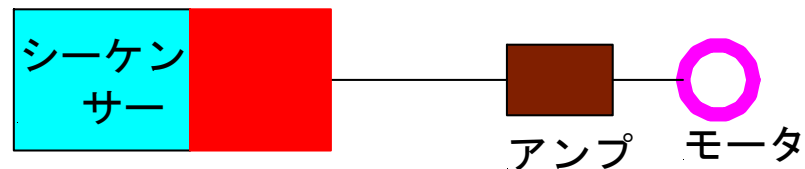
ポイントデータ入力



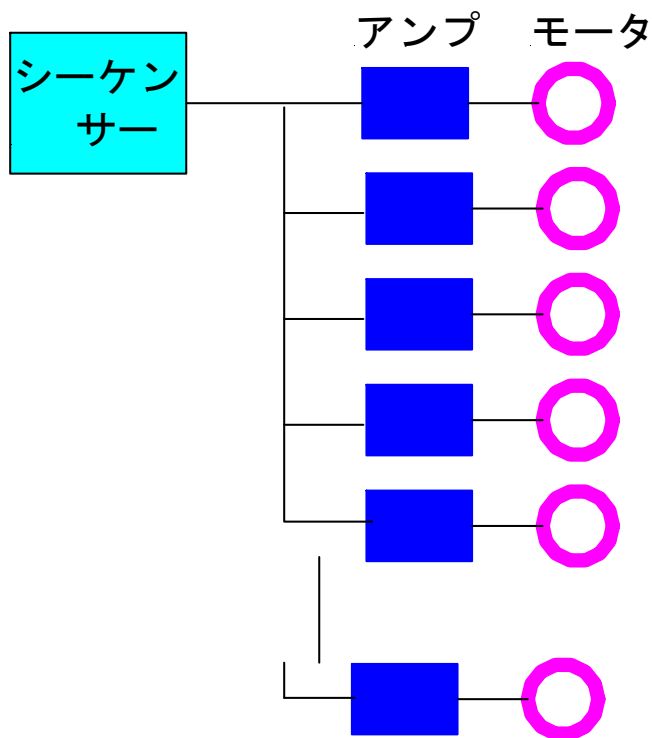
=

パルス列入力

パルス発生器 (シーケンサのおまけ)

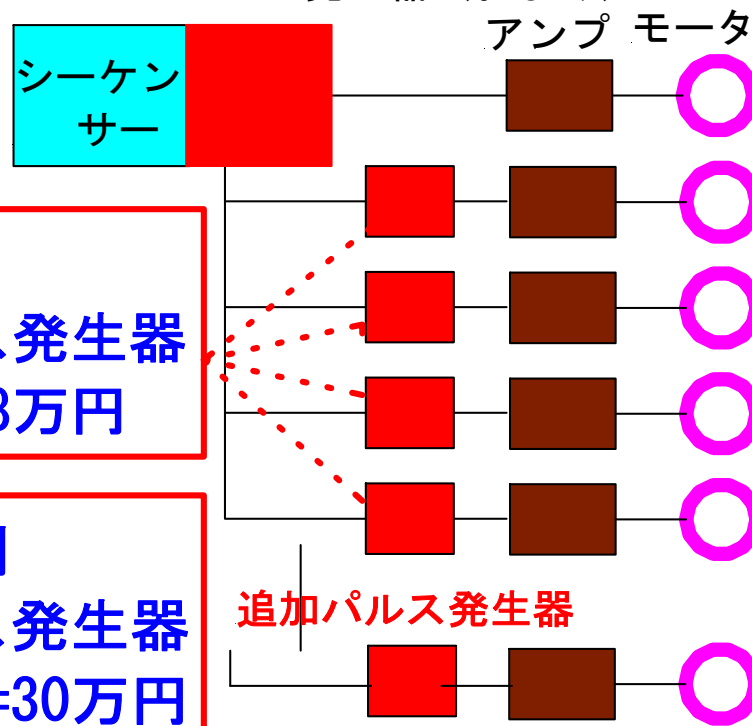


2 コスト比較 多軸でコスト差拡大



<

パルス発生器 (おまけ)



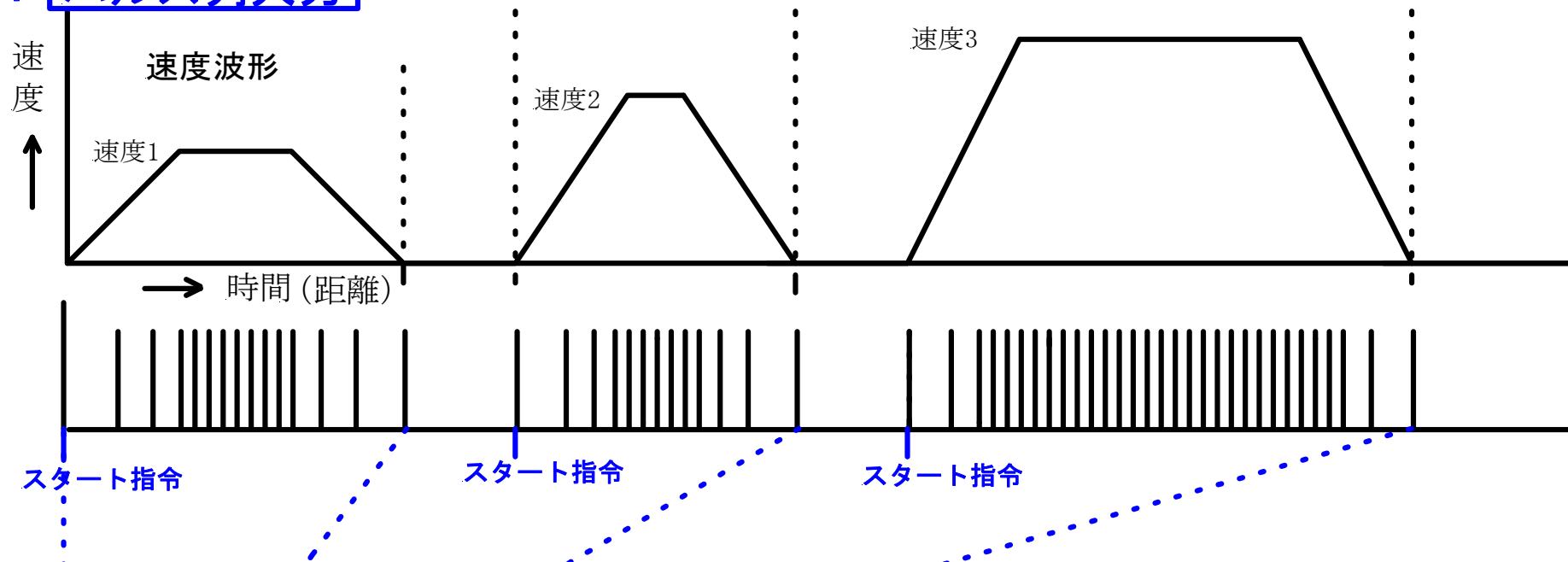
5軸制御例
追加パルス発生器
2万円 × 4 = 8万円

16軸制御例
追加パルス発生器
2万円 × 15 = 30万円

追加パルス発生器

パルス列入力 と ポイントデータ入力 の関係

1 **パルス列入力** : 速度波形をユーザが指定 → パルス発生器へ→アンプにパルス列を入力



2 **ポイント・データ入力** : 位置データ 速度データ を入力し、スタート指令を入れる



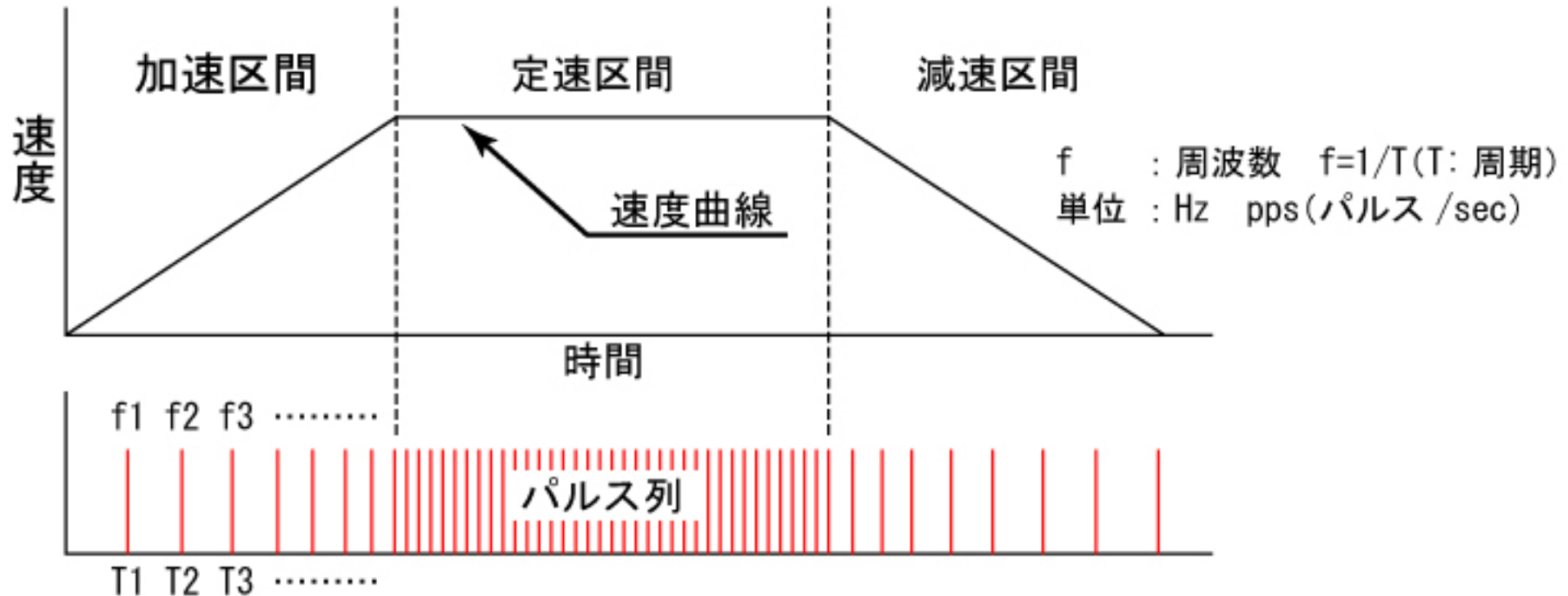
事前にポイントデータをサーボアンプに書き込んでおき→コントローラからのスタート指令で指定されたポイントへ移動する

速度波形はサーボアンプ内で自動生成されますのでユーザにて設定する必要はありません。

パルス列入力 — 良い点 悪い点

1 パルス列の良い点

(1) 位置と速度の情報を同時に表現可能で、定義は簡単です。



パルスの数： 位置情報 パルスの間隔： 速度情報

(2) 1パルス毎の同期性(速度と位置)を必要とする用途に適します。

具体的にはNC 工作機械、多関節ロボット、ワイヤボンダ等の時間に対するワーク、又は、ツールの空間位置制御が必要な場合、**全サーボ用途の5%とされている他の95%は「パルス列の必要はない」つまり「ムダ」が発生している**

2 パルス列の悪い点 1軸以外の多軸では**コストの大幅増加**が発生します。

1軸の場合はパルス発生器が「おまけ」で付属する物あり、この場合コストアップなし