

1. 原点復帰仕様説明(初期設定)

原点はサーボモータが位置決め動作をする時の基準位置になりますので必ず必要になります。原点復帰の方法としては、下記に示す5通りがあります。下記説明をお読み頂き、パソコン設定ソフト(TBVST-JP)から原点復帰の方法を設定して下さい。参考として、弊社メカシリンダの出荷設定の原点復帰方法は、

「サーボモータは移動せず、その位置の座標値を 0」

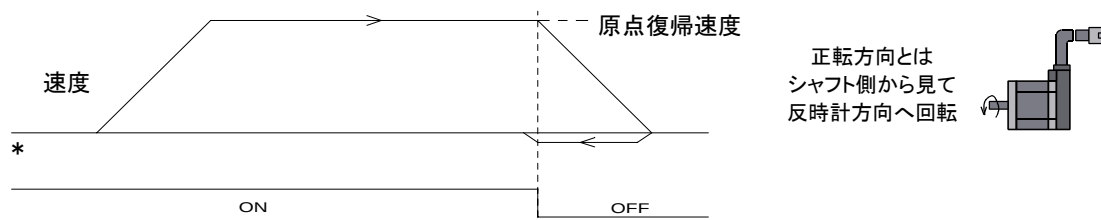
になっています。

1.1. サーボモータは移動せず、その位置の座標値を0にします

電源投入後、サーボモータは移動せず、その位置の座標値を 0 にします

1.2 外部信号による原点位置設定(モータは正転方向へ回転)

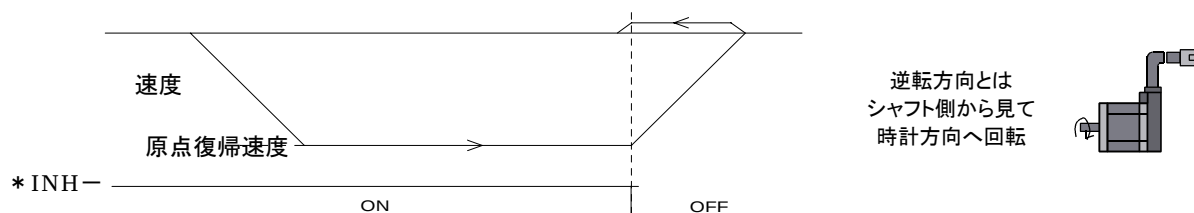
サーボモータは入力信号の *INH+ に接続された外部センサ信号がONの状態、正転方向に回転し、信号がOFFになるのを検出後、(又は、入力信号の *INH+ に接続された外部センサ信号が最初からOFFの場合は)ゆっくりと逆回転し、外部センサ信号がOFFからONのエッジ位置で停止し、その位置で座標値を0にします。正転方向に回転する時の速度、加速度の設定は可能です。



正転方向 *INH+ エッジ検出シーケンス

1.3 外部信号による原点位置指定(モータは逆転方向へ回転)

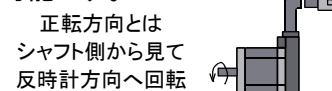
サーボモータはパラレル信号の *INH- に接続された外部センサ信号がONの状態、逆転方向に回転し、信号がOFFになるのを検出後、(又は、入力信号の *INH- に接続された外部センサ信号が最初からOFFの場合は)ゆっくりと正転し、外部センサ信号がOFFからONのエッジ位置で停止し、その位置で座標値を0にします。逆転方向に回転する時の速度、加速度の設定は可能です。



逆転方向 *INH- エッジ検出シーケンス

1.4 メカニカルストップによる原点復帰(モータは正転方向へ回転)

サーボモータを正転方向に回転させ、メカニカルストップに突き当て、その位置から少し戻った位置で座標値を0にします。正転方向に回転する時の速度、加速度、押付力の設定は可能です。



1.5 メカニカルストップによる原点復帰(モータは逆転方向へ回転)

サーボモータを逆転方向に回転させ、メカニカルストップに突き当て、その位置から少し戻った位置で座標値を0にします。逆転方向に回転する時の速度、加速度、押付力の設定は可能です。

