ネットワーク機能

主要なフィールドネットワークに対応

国内外で使用されている主なフィールドネットワークのほとんどに対応していますので、
様々な機器との通信が省配線で簡単に接続可能です。

■ 対応可能ネットワーク

DeviceNet
CC-Link
PROFIBUS DP
CompoNet
MECHATROLINK
EtherCAT
EtherNet/IP

■ 動作方法

ネットワーク経由でアクチュエータを動作する場合、下記の2種類の移動方法に分類された9つの動作モードから選択して動作が可能です。

(1) ポジションNo.指定移動

移動位置、速度、加速度等をコントローラのポジションデータに入力し、
そのポジションの番号をネットワーク経由で指定して動作します。

動作モード リモートI/Oモード(3種類)
ポジション／簡易直値モード(2種類)

(2) 直接数値指定移動

移動位置、速度、加減速度等を直接数値で送って動作します。

動作モード ハーフ直値モード(3種類)
フル直値モード(1種類)

■ 動作モード別機能一覧表

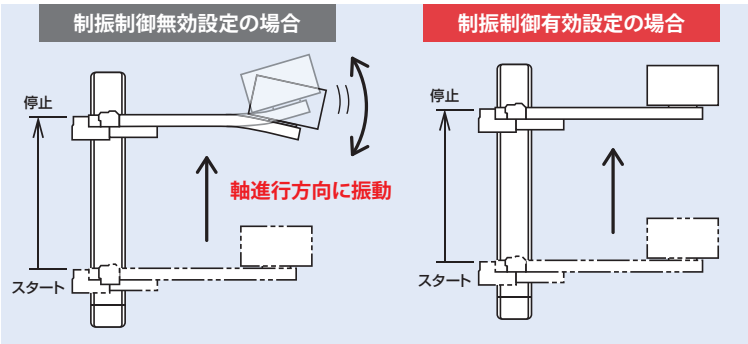
	ポジションNo.指定移動					直接数値指定移動			
	リモートI/Oモード			ポジション／簡易直値モード		ハーフ直値モード			フル直値モード
	1	2	3	1	2	1	2	3	
位置データ指定運転	×	×	×	○	○	○	○	○	○
速度・加速度直接指定	×	×	×	×	×	○	○	○	○
押付け動作	○	○	○	○	○	○	○	○	○
現在位置読取り	×	○	○	○	○	○	○	○	○
現在速度読取り	×	○	○	×	×	○	○	○	○
ポジションNo.指定運転	○	○	○	○	○	×	×	×	×
完了ポジションNo.読取り	○	○	○	○	○	×	×	×	×
最大ポジションテーブル数	512	512	512	768	768	使用しない	使用しない	使用しない	使用しない
力制御	△	△	○	×	○	×	○	×	○
制振制御	○	○	○	○	○	×	×	○	○

ご注意
上記表の内容及び占有バイト数(占有局数)は、ネットワーク種類によって異なります。詳細は取扱説明書をご参照ください。

制振制御

サイクルタイムを短縮

制振制御機能は、アクチュエータのスライダ面から張り出したワークの振動を抑制する機能です。
ワークの振動が収まるまでの待機時間が短縮され、すぐに次の動作に移ることが出来ますので
サイクルタイムの短縮等に効果的な機能です。



抑制できる振動の条件は以下のとおりです。

①当社アクチュエータによって引き起こされる負荷の振動であり、
アクチュエータの進行方向と同じ方向の振動
②振動周波数が0.5Hz～30Hzの範囲の振動

ご注意　以下の条件は制振制御の対象になりませんのでご注意下さい。
- 振動源がアクチュエータの動作でない振動(外部からの力)
- 振動源がアクチュエータの移動方向と異なる方向の振動
- アクチュエータの移動前にすでに始まっている振動
- パルス列入力モードで動作した場合
- 原点復帰動作、押付け動作の場合