

【特徴】

●幅広いレンジの荷重制御が可能

<荷重領域(1~1,000N)まで対応可能>

※1N以下、1,000N以上に関しては別途ご相談

●微細な位置制御・荷重制御が可能

<1 μ mの分解能で位置決め制御が可能>

<0.1Nの分解能で荷重制御が可能>

●幅広い通信仕様のラインナップ

<Ethernet、RS232C、CC-Link...etc>

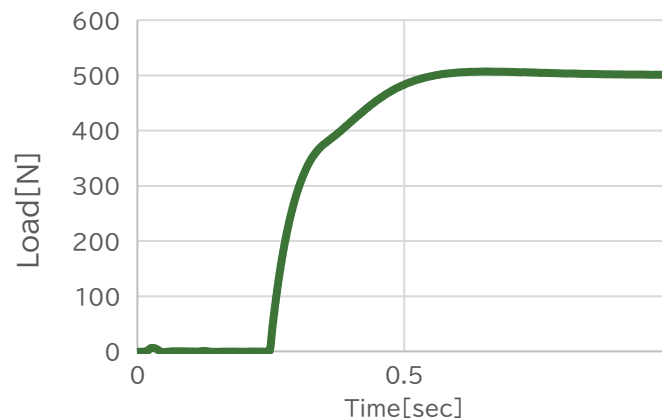
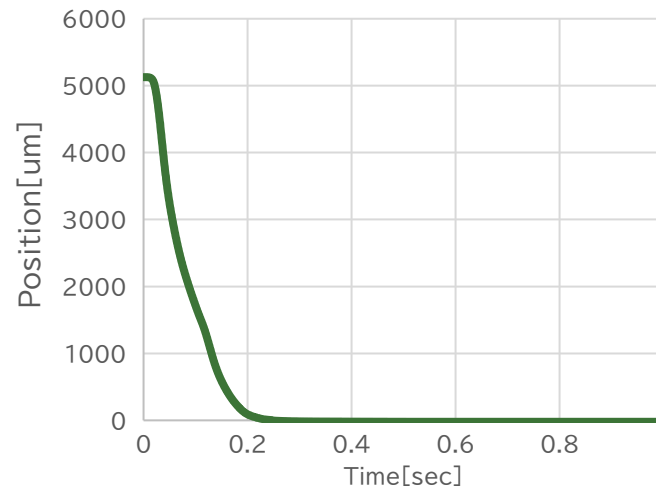
●省電力、低発熱

<エアにて制御するので省電力、低発熱>

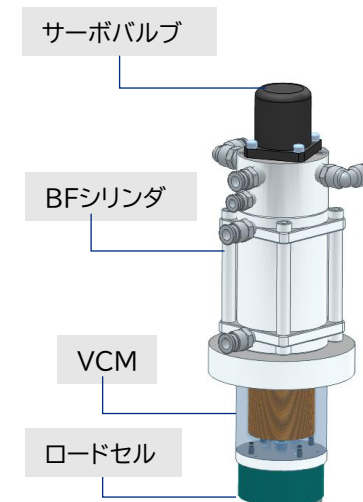
●ご要望に合わせたカスタマイズ設計

<ソフト構成、ハード構成ともにご要望に合わせた設計も対応可能>

【特性】



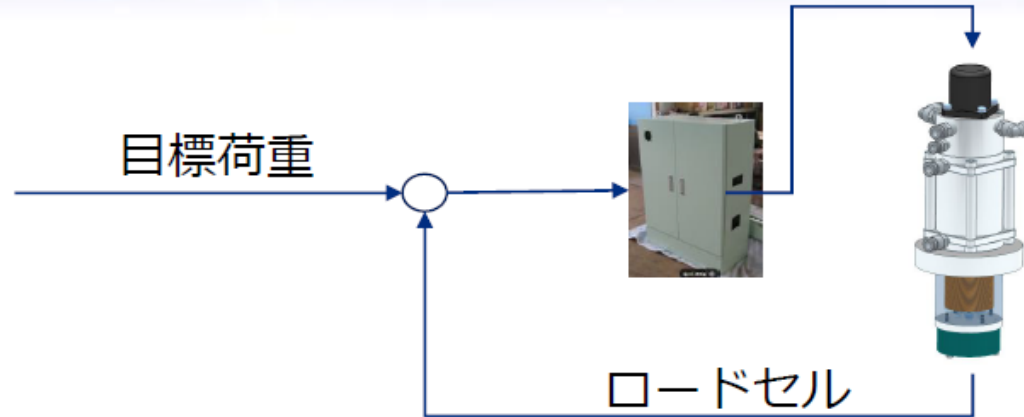
【構成例】



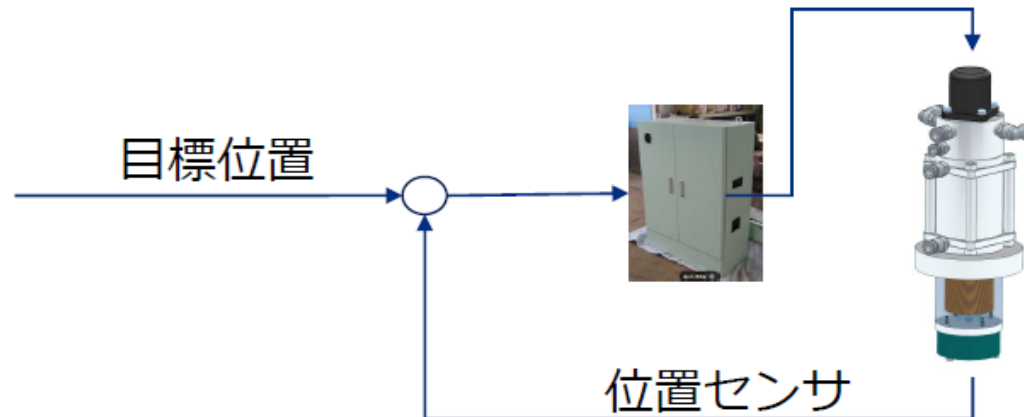
アクチュエータ	BFシリンダ(オプションでVCMの並列FB制御対応可能)	
制御荷重範囲	1 ~ 1,000 N	
通信仕様	Ethernet、RS232C、CC-Link ...etc	
ユーティリティ	電源	AC100V(50/60Hz)、200VA
	エア供給	0.4~0.6 MPa

※お客様の御要望に応じて特殊仕様対応も致します。

【荷重制御】



【位置制御】



荷重制御・位置制御とも目標値とセンサ値が一致するようにフィードバック制御を行います。
荷重制御・位置制御の切り換えはシームレスに行います。

Profileに「位置制御」,「荷重制御」,「サーチ」を選択し、それぞれの動作を詳細設定します。
Profile1から順次実行し、位置制御、荷重制御を行います。

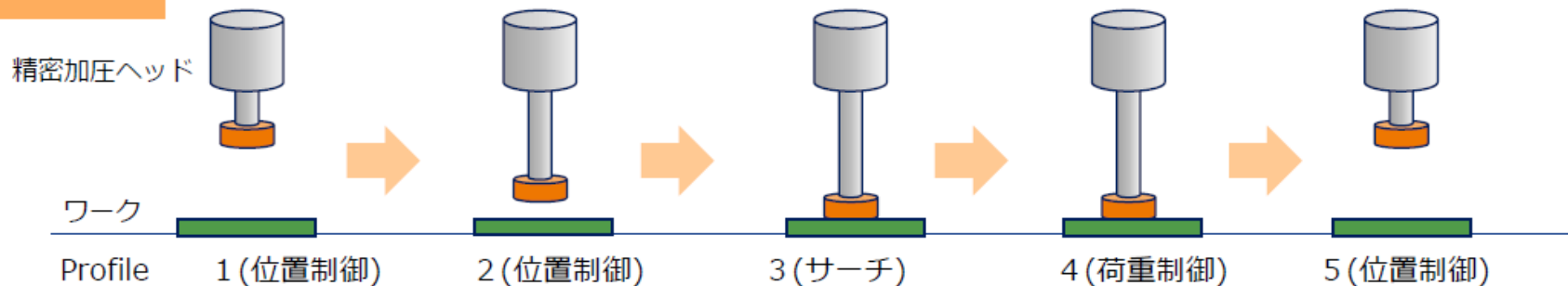
	現在値
Profile1	位置制御
Profile2	位置制御
Profile3	サーチ (荷重)
Profile4	荷重制御
Profile5	荷重制御
Profile6	位置制御

各Profileの詳細設定

	パラメータ名	現在値		パラメータ名	現在値
位置制御	目標絶対位置[μm]	+1000.0	荷重制御	目標荷重[N]	+2.00
	速度[μm/sec]	+5000.0		速度[N/sec]	+10.4
	維持時間[sec]	+1.000		維持時間[sec]	+3.000
	位置閾値[μm]	+5.0		荷重閾値[N]	+0.50
	判定時間[sec]	+1.000		判定時間[sec]	+0.004
	タイムアウト[sec]	+60.000		タイムアウト[sec]	+1000.004

	パラメータ名	現在値
サーチ制御	目標絶対位置[μm]	+28000.0
	速度[μm/sec]	+100.0
	荷重閾値[N]	+0.20
	荷重閾値[N]	+0.20

動作例



500Nの荷重レンジに対して、VCMを用いることにより、
ワーク接触時のオーバーシュート量を0.2N以下に抑えることが可能です。

