



Quality and Innovation

ACON-CY, SE, PL/PO PCON-CY, SE, PL/PO 初次操作指南 第4版

衷心感谢您此次选购本公司产品！
为确保安全使用，在使用之前请务必仔细阅读随初次操作指南另附的安全指南和使用说明书(CD)。
该初次操作指南是专为本产品编写的专用说明书。

警告 请按照附录 CD 中所记载的安装和操作指示对本装置进行操作。本控制器组装完毕后，请将 CD 放置在装置附近，以便随时确认。
需要使用说明书 (CD) 时，请参见初次操作指南或使用说明书末尾所记载的销售网点，向就近的网点索取。

- 未经允许，不得擅自使用或复制本说明书的全部或部分內容。
- 本文中的公司名、商品名为各公司的商标或注册商标。

产品确认

本产品的标准配置由以下內容构成。
万一出现型号不合或缺少零件的情况时，请与零售店或本公司联系。

1. 构成品

编号	品名	型号
1	控制器本体	请参照型号铭牌及型号说明。
附件		
2	ACON-CY、PCON-CY 用 I/O 电缆	CB-PACY-PIO*** (***) 为电缆长度) ACON-CY、PCON-CY 附带
	ACON-PL/PO、PCON-PL/PO 用 I/O 电缆	CB-PACPU-PIO*** (***) 为电缆长度) ACON-PL/PO、PCON-PL/PO 附带
3	初次操作指南	
4	使用说明书 (CD)	
5	安全指南	

2. 示教工具 (选件)

通过示教方式进行的位置设定、参数设定等设定操作中，均必须有联机软件或示教器。
请任选其一。

编号	品名	型号
1	联机软件	RCM-101-MW
2	联机软件	RCM-101-USB
3	示教器	CON-T
4	示教器	CON-TG
5	示教器	CON-PT
6	示教器 (带安全开关)	CON-PD
7	示教器 (带安全开关 +TP 适配器 (RCB-LB-TG))	CON-PG
8	简易示教器	RCM-E
9	数据设定器※1	RCM-P
10	触摸屏显示器※2	RCM-PM-01

- ※1 数据设定器无法进行驱动轴的移动。
- ※2 触摸屏显示器存在无法设定的参数。

3. CD 中收录的本产品相关使用说明书

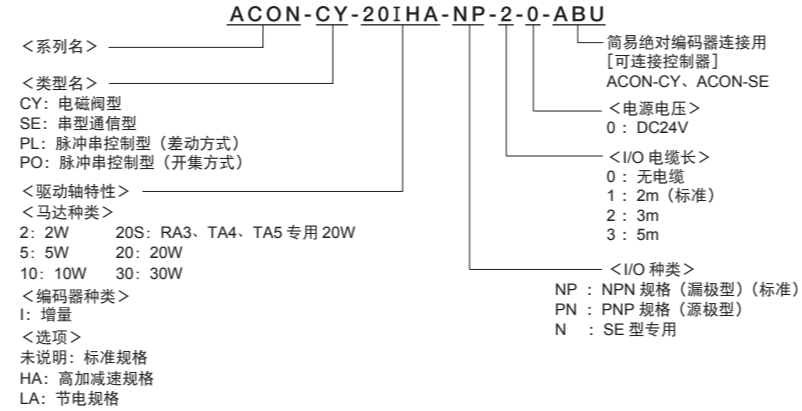
编号	名称	管理编号
1	ACON-CY、SE、PL/PO 控制器使用说明书	MC0167/MC0171/MC0166
2	PCON-CY、SE、PL/PO 控制器使用说明书	MC0156/MC0163/MC0164
3	联机软件 RCM-101-MW/RCM-101-USB	MC0155
4	示教器 CON-T/TG	MC0178
5	示教器 CON-PT/PD/PG	MC0227
6	示教器 RCM-T/TD	MC0173
7	简易示教器 RCM-E	MC0174
8	数据设定器 RMC-P	MC0175
9	触摸屏显示器 RMC-PM-01	MC0182

4. 型号铭牌说明

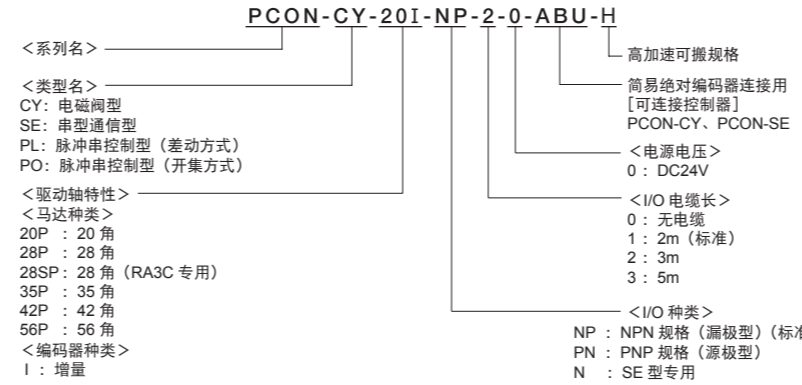


5. 控制器型号说明

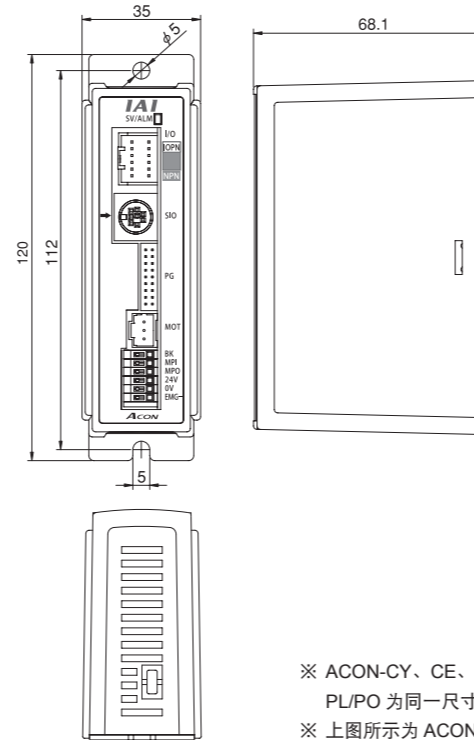
[ACON-CY、SE、PL/PO]



[PCON-CY、SE、PL/PO]



外形尺寸图



- ※ ACON-CY、CE、PL/PO、PCON-CY、SE、PL/PO 为同一尺寸。
- ※ 上图所示为 ACON-CY 的正面板。

基本规格

特点

[ACON-CY、PCON-CY]
可进行与气缸相同的控制、定位点数为 3 点的位置控制器。

[ACON-SE、PCON-SE]
可通过串行通信 RS485 (基于 Modbus 协议) 进行控制的位置控制器。

[ACON-PL/PO、PCON-PL/PO]
通过脉冲串输入进行控制的控制器。

ACON 规格一览 (RCA2/RCA/RCL 系列用控制器)

[通用规格]

规格项目		ACON-CY, SE, PL/PO				
控制轴数		1 轴 / 单元				
电源电压		DC24V±10%				
马达电源容量※1	驱动轴	马达种类	标准规格 / 支持高加减速		支持节电	
			额定[A]	最大 [A] ※2	额定 [A]	最大 [A] ※2
	RCA/RCA2	10W	1.3	4.4	1.3	2.5
		20W [型号标记: 20]	1.3	4.4	1.3	2.5
RCL	30W	1.3	4.0	1.3	2.2	
	20W [型号标记: 20S] RA3、RA4、TA5 型专用	1.7	5.1	1.7	3.4	
	5W	1.0	6.4			
	10W	1.3	6.4			
发热量		8.4W				
编码器分辨率	RCA	800Pulse/rev				
	RCA2	RCA2-□□□□N	1048Pulse/rev			
		RCA2-□□□□以外	800Pulse/rev			
	RCL	RA1L•SA1L•SA4L•SM4L	715Pulse/rev			
RA2L•SA2L•SA5L•SM5L		855Pulse/rev				
RA3L•SA3L•SA6L•SM6L		1145Pulse/rev				
LED 显示		SV (绿): 伺服 ON 状态 ALM (红): 报警状态				
电磁刹车强制解除功能		电源端子台的 BK 端子连接 24 电压				
电缆长度		驱动轴电缆: 20m 以下				
绝缘耐压		DC500V 10MΩ				
环境	使用环境温度	0 ~ 40°C				
	使用环境湿度	85%RH 以下 (无结露)				
	使用环境	参照安装环境				
	保存环境温度	-10 ~ 65°C				
	保存环境湿度	90%RH 以下 (无结露)				
	抗振性	XYZ 方向 10 ~ 57Hz 单侧振幅 0.035mm (连续) 0.075mm (断续) 57 ~ 150Hz 4.9m/s ² (连续) 9.8m/s ² (断续)				
保护等级		IP20				
使用环境		污染度 2				
冷却方式		自然风冷				
重量		128g 以下				
外形尺寸		35W×120H×68.1D (mm)				

[单独规格]

规格项目	ACON-CY	ACON-SE	ACON-PL/PO
定位指令	定位点数 3 点	位置编号指定 数值指定 简易直接数值/位置编号指定	
备份存储器	串行 EEPROM 写入次数 10 万次 (参照注意事项) 将位置数据和参数保存到非挥发性存储器中		将参数保存到非挥发性存储器中
最大输入脉冲频率			MAX.60kpps (开集方式) MAX.200kpps (差动方式)
指令脉冲倍率 (电子齿轮: $\frac{A}{B}$)			A, B = 1 ~ 4096 $\frac{1}{50} < \frac{A}{B} < \frac{50}{1}$ (参数设定)
PIO 接口电源	DC24V±10% (从外部供电)		DC24V±10% (从外部供电)
串行通信接口	示教器、联机软件用	RS485 1ch (基于 ModBus 协议) RTU 或 ASCII	示教器、联机软件用
I/O 电缆长	10m 以下		开集方式: 2m 以下 差动方式: 10m 以下
通信电缆长		总电缆长: 100m 以下	

- ※1 冲击电流在接通电源后约 1~2msec 的时间内将是额定电流的 5~12 倍。注意冲击电流值将随电源线路的阻抗而变化。
- ※2 在接通电源后首次伺服 ON 处理中进行伺服马达的励磁相检测时，电流将达到最大。(通常: 约 1~2 秒, 最大: 10 秒)

+24V 直流电源应选定“支持峰值负荷”的规格或具有足够余量的电源。尤其是带有感应功能时必须注意。

注意:
位置数据和参数等将被写入 EEPROM 中。
写入次数的限制约为 10 万次。请予以注意。

PCON 规格一览 (RCP3/RCP2 系列用控制器)

[通用规格]

规格项目		PCON-CY, SE, PL/PO	
控制轴数	1 轴 / 单元		
电源电压	DC24V±10%		
电源容量※1	驱动轴	额定	最大 ※2
	20P、28P 马达	0.4A	2.0A
	35P、42P、56P 马达	1.2A	
发热量	9.6W		
控制方式	弱磁型矢量控制		
编码器分辨率	增量规格 800Pulse/rev		
LED 显示	SV (绿): 伺服 ON 状态 ALM (红): 报警状态		
电磁刹车强制解除功能	电源端子台的 BK 端子连接 24 电压		
电缆长度	驱动轴电缆: 20m 以下		
绝缘耐压	DC500V 10MΩ		
环境	使用环境温度	0℃~40℃	
	使用环境湿度	85%RH 以下 (无结露)	
	使用环境	参照安装环境项	
	保存环境温度	-10℃~65℃	
	保存环境湿度	90%RH 以下 (无结露)	
抗振性	XYZ 方向 10~57Hz 单侧振幅	0.035mm (连续) 0.075mm (断续)	
	57~150Hz	4.9m/S ² (连续) 9.8m/S ² (断续)	
保护等级	IP20		
使用环境	污染度 2		
冷却方式	自然风冷		
重量	128g 以下		
外形尺寸	35W×120H×68.1D (mm)		

[单独规格]

规格项目	PCON-CY	PCON-SE	PCON-PL/PO
定位指令	定位点数 3 点	位置编号指定 数值指定 简易直接数值/位置编号指定	
备份存储器	串行 EEPROM 写入次数 10 万次 (参照注意事项)		
	将位置数据和参数保存到非挥发性存储器中		将参数保存到非挥发性存储器中
最大输入脉冲频率			MAX.60kpps (开集方式) MAX.200kpps (差动方式)
指令脉冲倍率 (电子齿轮: $\frac{A}{B}$)			A, B=1~4096 $\frac{1}{50} < \frac{A}{B} < \frac{50}{1}$ (参数设定)
PIO 接口电源	DC24V±10% (从外部供电)		DC24V±10% (从外部供电)
串行通信接口	示教器、联机软件用	RS485 1ch (基于 ModBus 协议) RTU 或 ASCII	示教器、联机软件用
I/O 电缆长	10m 以下		开集方式: 2m 以下 差动方式: 10m 以下
通信电缆长		总电缆长: 100m 以下	

※1 冲击电流在接通电源后约 1~2msec 的时间内将是额定电流的 5~12 倍。注意冲击电流值将随电源线路的阻抗而变化。
 ※2 伺服 ON 后, 将执行励磁检测动作。此时电流将达到最大。(通常 100msec)
 但是, 如果在切断马达驱动电源后, 重新接通马达驱动电源, 则流过的电流将是 6.0A 左右。(约 1~2msec)

+24V 直流电源应选定“支持峰值负荷”的规格或具有足够余量的电源。尤其是带有遥感功能时必须注意。

注意:
位置数据和参数等将被写入 EEPROM 中。
写入次数的限制约为 10 万次。请予以注意。

安装环境

请避免在下列场所安装。

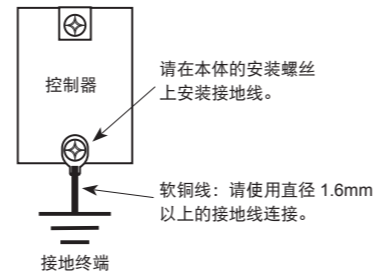
- 环境温度超过 0~40℃ 范围的场所
- 温度变化剧烈导致结露的场所
- 相对湿度超过 85%RH 的场所
- 存在腐蚀性气体或可燃性气体的场所
- 尘埃、盐份、铁粉过多的场所
- 对本体产生直接振动或冲击的场所
- 阳光直接照射的场所
- 接触水、油或化学品飞沫的场所

在以下场所使用时, 请采取充分的屏蔽对策。

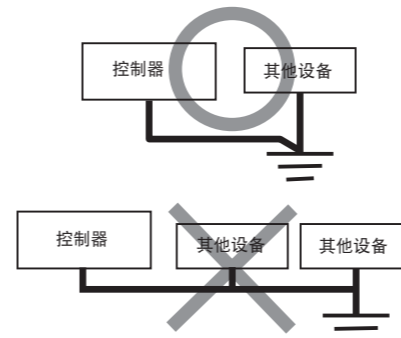
- 因静电等引起干扰的场所
- 产生强电场或磁场的场所
- 电源线或动力线通过附近的场所

安装及干扰对策

1. 干扰对策用接地 (壳体接地)



D 类接地施工
(原第 3 类接地: 接地电阻 100Ω 以下)



请勿与其他设备共用接地线, 或连接其他设备的接地线。
应逐个对控制器进行单独接地。

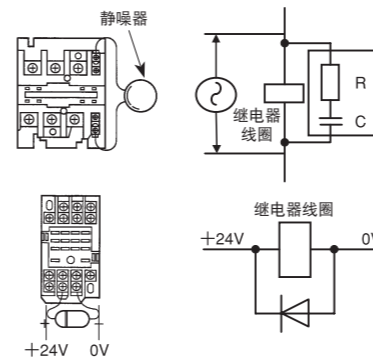
2. 接线方法的相关注意事项

- ① DC24V 电源的接线应采用双绞线。
- ② 信号线和编码器的接线应当与电源线及动力线相互分离。

3. 干扰发生源及防干扰

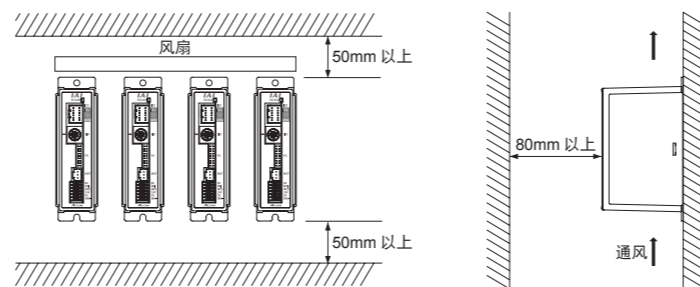
同一电源线路及同一装置内的电源设备应采取防干扰对策。
干扰发生源的对策示例如下。

- ① AC 电磁阀、磁开关、继电器
[处置] 请与线圈并联安装静噪器。
- ② DC 电磁阀、磁开关、继电器
[处置] 请与线圈并联安装二极管, 或使用内置二极管型。



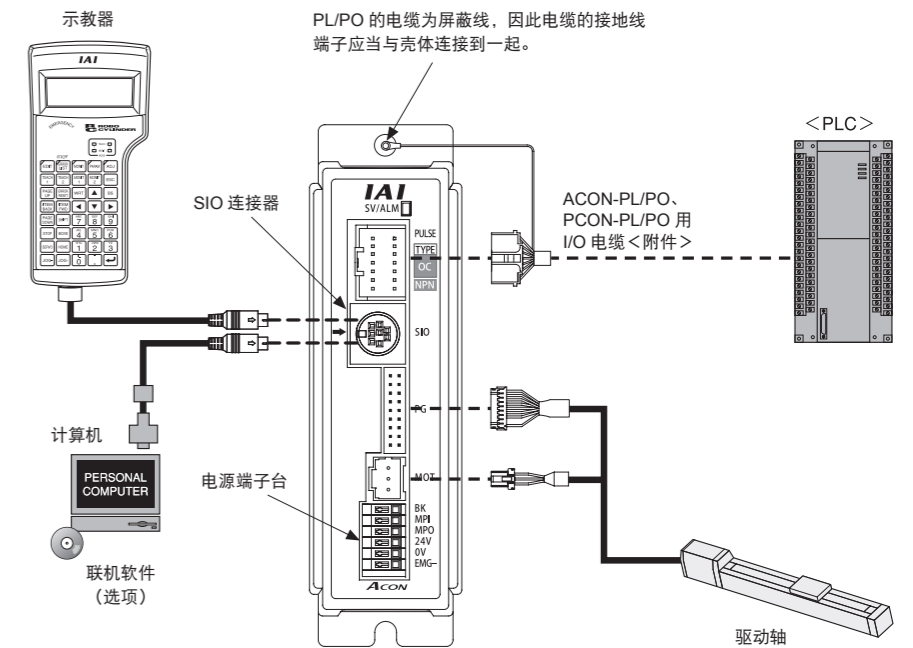
4. 散热及安装

设计和制作控制箱时, 应确保控制器的环境温度在 40℃ 以下。



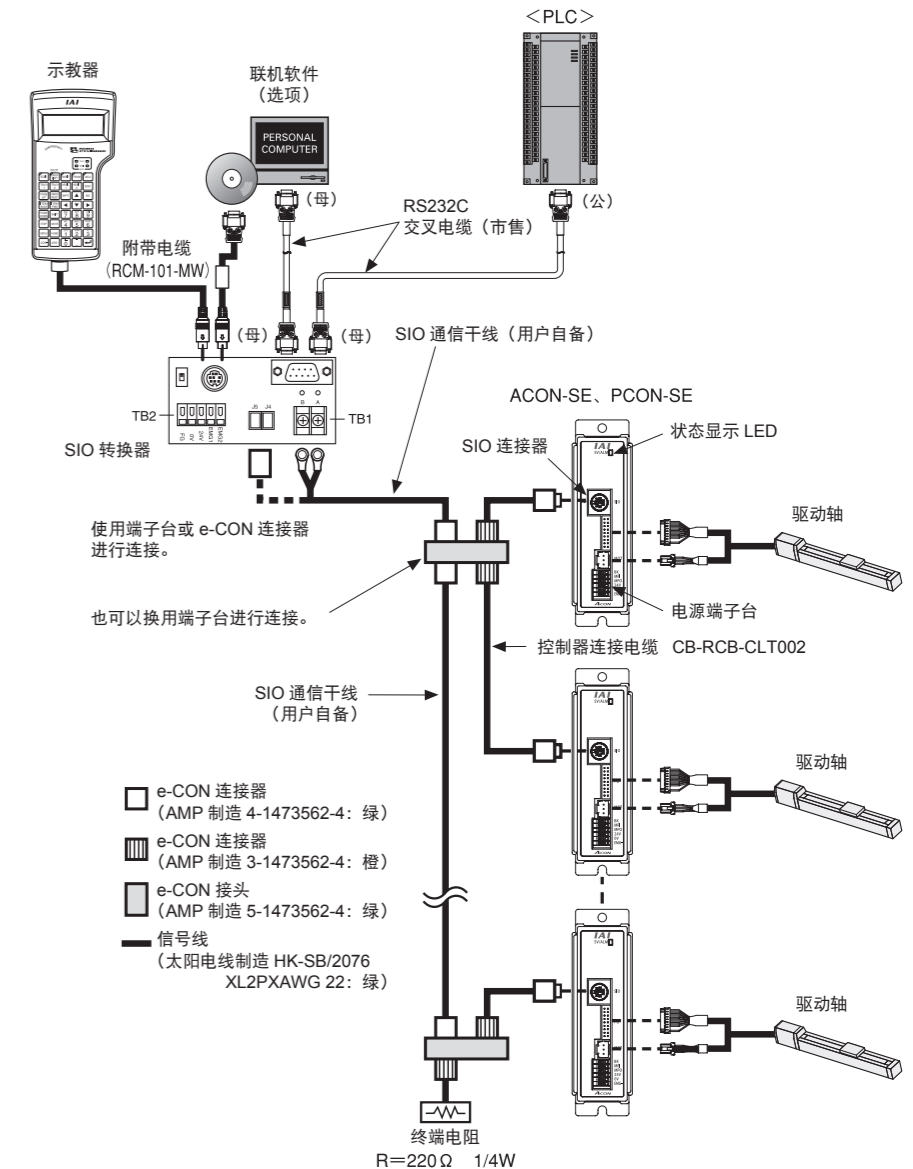
接线图

[ACON-CY、PL/PO、PCON-CY、PL/PO]

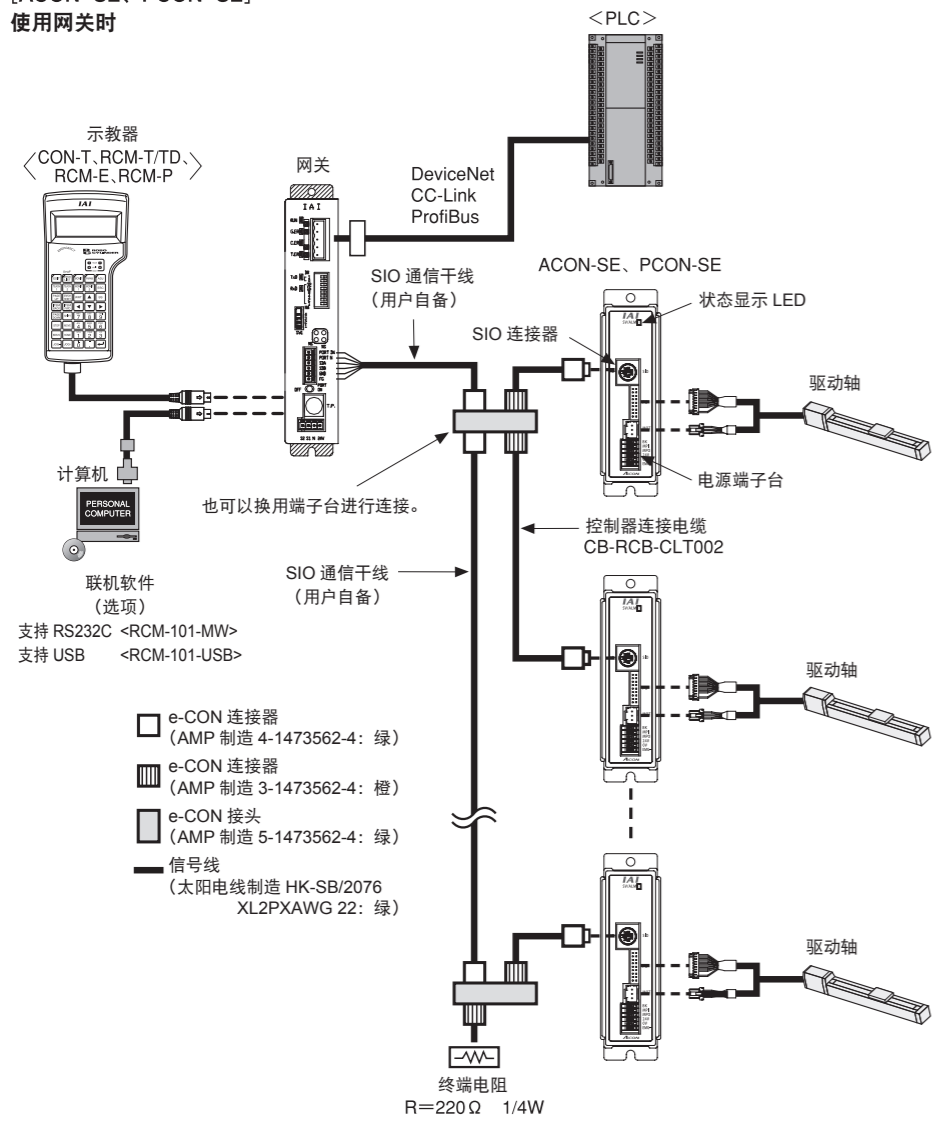


图为 ACON-PL/PO 的示例。ACON-CY、PCON-CY、PCON-PL/PO 应按相同方法进行连接。

[ACON-SE、PCON-SE]
使用 SIO 转换器时



[ACON-SE、PCON-SE]
使用网关时

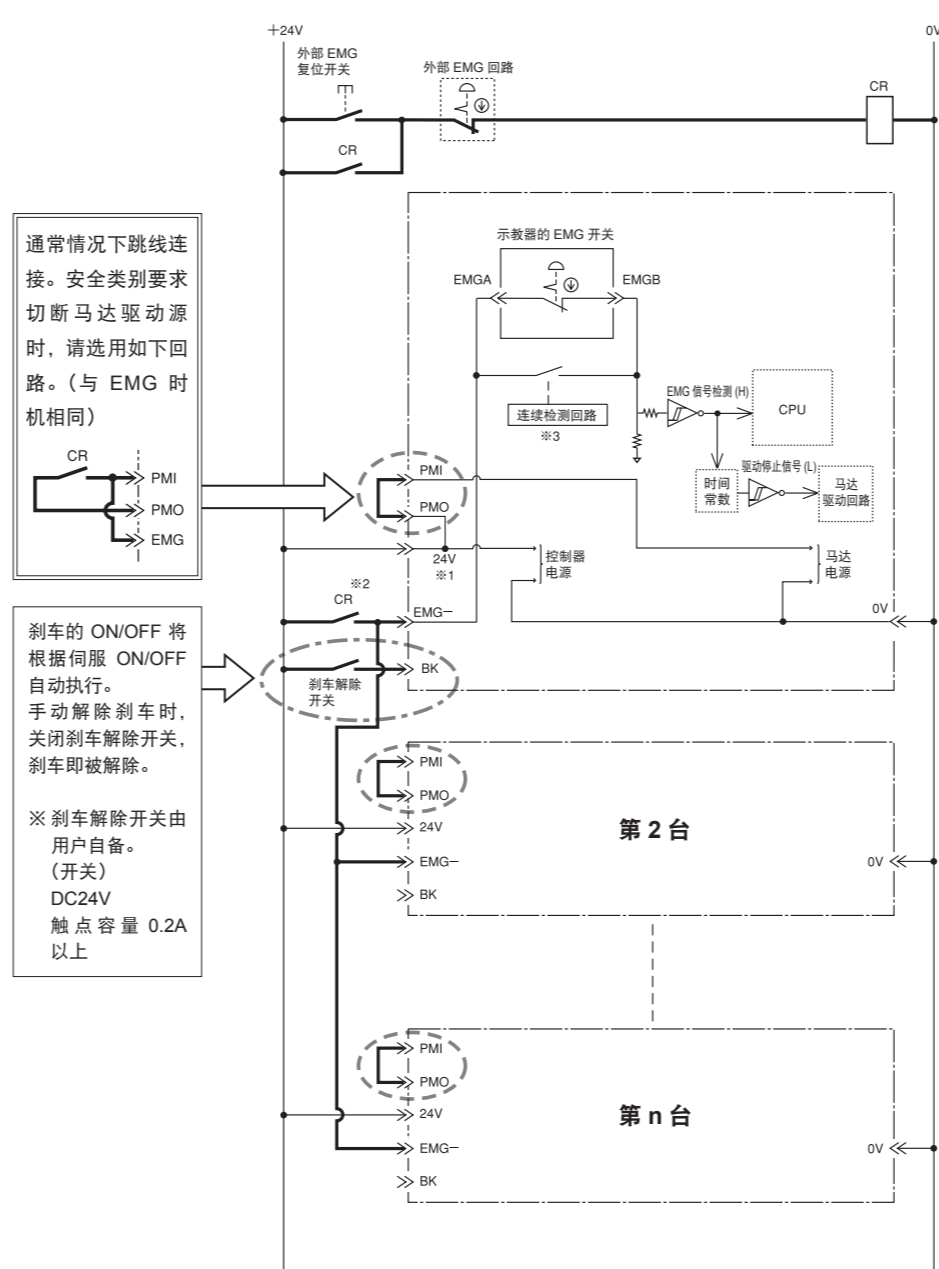


注意：

- 用于连接示教器和控制器的接口应在切断控制器电源之后方可进行插拔。接通电源的状态下直接插拔可能导致控制器故障。
- 网关和 SIO 转换器可以在将 PORT 开关切换到 OFF 后进行插拔。

电源及急停回路、刹车强制解除开关的接线

以下示例表示通过装置整体的急停回路对多台控制器进行急停。
采用示教器进行急停时，无法对装置整体进行急停。



通常情况下跳线连接。安全类别要求切断马达驱动源时，请选用如下回路。（与 EMG 时机相同）

刹车的 ON/OFF 将根据伺服 ON/OFF 自动执行。手动解除刹车时，关闭刹车解除开关，刹车即被解除。
※ 刹车解除开关由用户自备。（开关）DC24V 触点容量 0.2A 以上

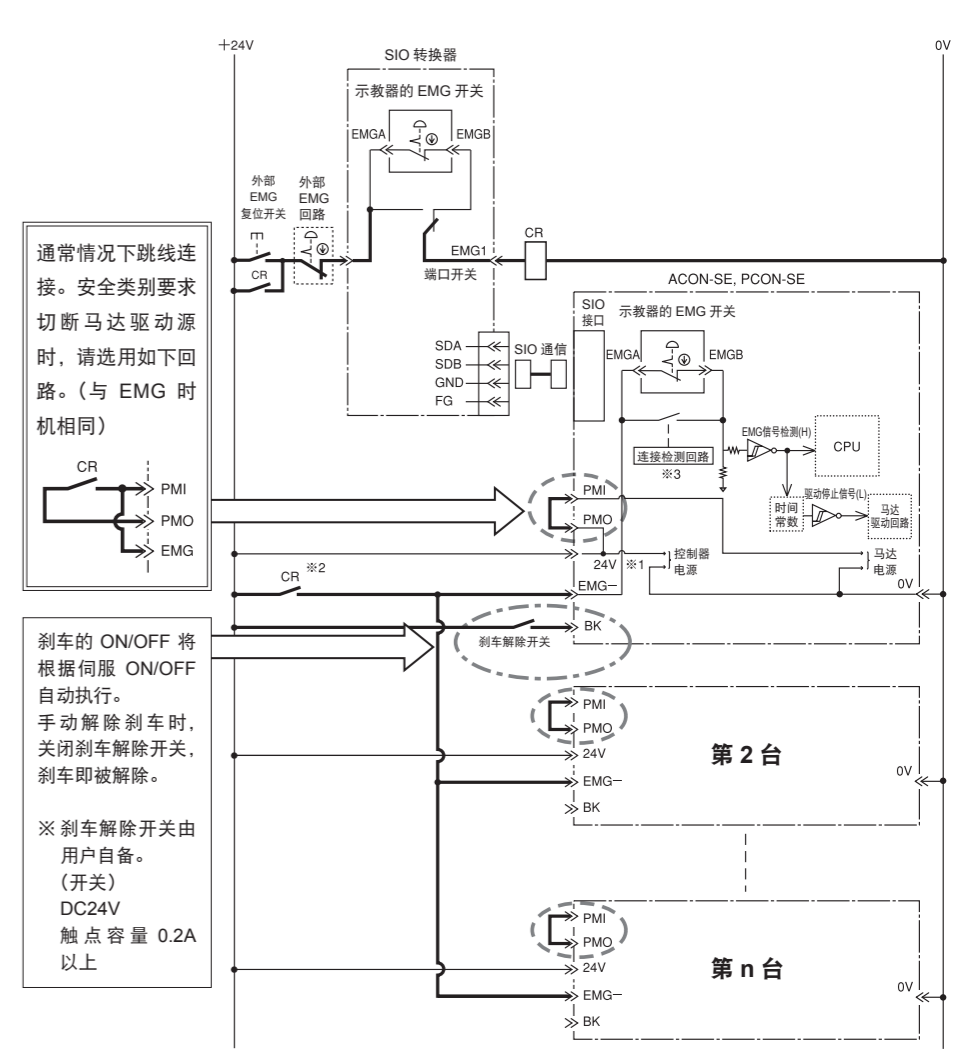
电源及急停回路的注意事项

- ※1 每台控制器的负载电流参照规格一览。
- ※2 每台控制器 EMG- 端子的输入电流为 5mA。将继电器触点 CR 连接到多台控制器的 EMG- 端子上时，请确认继电器的触点容量。
- ※3 示教器插入控制器后，控制器将自动识别已连接。

注意：

- 切断电源回路时，由于 0V 侧连接了内部接地线，请勿将其切断。
- 使用 SIO 转换器或网关时，请使用同一电源，或连接相同的 0V。

需要通过示教器的急停对装置整体进行急停操作时，请使用 SIO 转换器。
使用网关时也可以同样反映示教器的急停开关操作。



通常情况下跳线连接。安全类别要求切断马达驱动源时，请选用如下回路。（与 EMG 时机相同）

刹车的 ON/OFF 将根据伺服 ON/OFF 自动执行。手动解除刹车时，关闭刹车解除开关，刹车即被解除。
※ 刹车解除开关由用户自备。（开关）DC24V 触点容量 0.2A 以上

电源及急停回路的注意事项

- ※1 每台控制器的负载电流参照规格一览。
- ※2 每台控制器 EMG- 端子的输入电流为 5mA。将继电器触点 CR 连接到多台控制器的 EMG- 端子上时，请确认继电器的触点容量。
- ※3 示教器插入控制器后，控制器将自动识别已连接。

I/O 信号

I/O 信号功能说明：PCON-CY、PL/PO、ACON-CY、PL/PO

分类	信号缩写	信号名称	功能内容
输入	RES	复位信号	信号 ON 即执行报警的复位。
	SON	伺服 ON 信号	ON 状态下，伺服为 ON；OFF 状态下，伺服为 OFF。
	HOME	原点复位信号	信号 ON 即执行原点复位动作。
	JOG+	JOG 信号	检测到本信号的 ON 瞬间，向 + 方向执行 JOG 动作。JOG 动作过程中检测到 OFF 瞬间，则减速停止。
	ST0~ST2	开始位置指令	电磁闸模式下，本信号 ON 即向指定的位置移动。（不需要开始信号）
	TL	扭矩控制选择信号	ON 状态下，将以参数中设定的数值对马达的扭矩进行限制。当扭矩达到设定值时，TLR 信号将变为 ON。
输出	DCLR	偏差计数器清除信号	本信号为 ON 的状态下，将不断对位置偏差计数器进行清除。
	INP	定位完成信号	移动后，达到定位范围内，信号即变为 ON。超出定位范围，INP 将 OFF。
	HEND	原点复位完成信号	原点复位完成后，信号即变为 ON。
	PZONE	位置区域信号	执行位置移动时，驱动轴的当前位置进入位置参数中设定的范围，信号即变为 ON。可与 ZONE1 同时使用，但 PZONE 只有在向已设定的位置移动时有效。
	*ALM	控制器报警状态信号	控制器为正常状态时，本信号为 ON；控制器发生报警时，本信号变为 OFF。
	SV	伺服 ON 状态信号	伺服 ON 状态时信号为 ON。
	PE0~PE2	当前位置编号信号	在电磁闸模式下，完成向目标位置的移动后信号 ON。
	LS0~LS2	限位开关输出信号	驱动轴的当前位置进入目标位置的前后定位范围以内，信号即变为 ON。原点复位完成状态下，移动指令前和伺服 OFF 状态下都将输出本信号。
TLR	扭矩限制中信号	通过 TL 信号进行扭矩限制时，马达的扭矩达到设定值后，信号即变为 ON。	
TRQS	扭矩水平状态信号	推压移动过程中，滑块（拉杆）与障碍物等发生冲突，马达的电流值达到原点复位时电流限制值（参数）时，即输出本信号。	

I/O 信号: PCON-CY、ACON-CY

引脚 编号	区分	参数 (PIO 模式) 选择		
		0	1	
		电磁阀模式 0	电磁阀模式 1	
		定位点数 3 点	3 点	
		区域信号	X	X
		P 区域信号	X	○
1	24V			
2	0V			
3		IN0	ST0	ST0
4		IN1	ST1 (JOG+)	ST1 (JOG+)
5		IN2	ST2 (RES)	ST2 (RES)
6		IN3	SON	SON
7		OUT0	LS0	PE0
8		OUT1	LS1 (TRQS)	PE1 (TRQS)
9		OUT2	LS2 (-)	PE2 (-)
10		OUT3	SV	PZONE
11		OUT4	HEND	HEND
12		OUT5	*ALM	*ALM

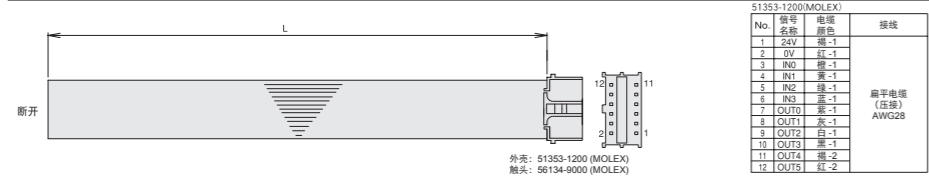
(注) 上述信号名称 () 中的内容表示原点复位前的功能。

I/O 信号: PCON-PL/PO、ACON-PL/PO

引脚 编号	区分	参数 (PIO 模式) 选择		
		0	1	
		标准模式	推压模式	
		定位点数	—	
		区域信号	X	X
		P 区域信号	X	X
1	24V			
2	0V			
3		IN0	SON	SON
4		IN1	TL	TL
5		IN2	HOME	HOME
6		IN3	RES	RES/DCLR
7		OUT0	SV	SV
8		OUT1	INP	INP/TLR
9		OUT2	HEND	HEND
10		OUT3	*ALM	*ALM
11		*PP	*PP	*PP
12		PP	PP	PP
13		*NP	*NP	*NP
14		NP	NP	NP

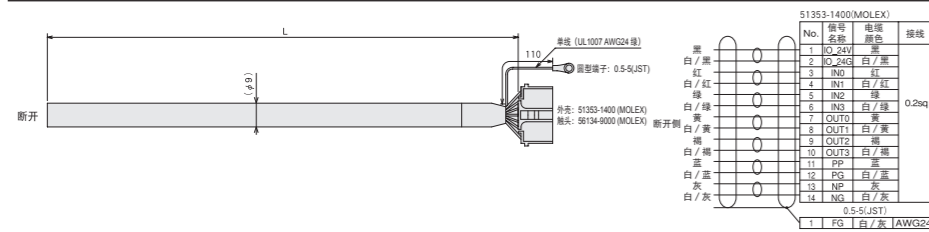
ACON-CY 用 I/O 电缆

型号 CB-PACY-PIO□□□□



ACON-PL/PO、PCON-PL/PO 用 I/O 电缆

型号 CB-PACPU-PIO□□□□



控制器连接电缆

型号 CB-RCB-CLT002

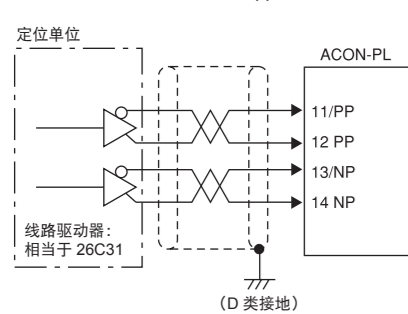
(附带 e-CON 连接器、接头、终端电阻)



颜色	信号	No.	No.	信号	颜色
黄	SGA	1	1	SGA	黄
橙	SGB	2	2	SGB	橙
蓝	GND	3	3	+5V	
		4	4	ENBL	
			5	EMGA	
			6	+24V	
			7	GND	蓝
			8	EMGB	

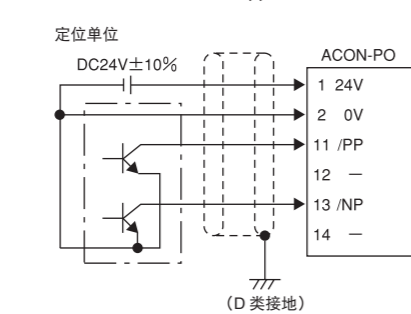
ACON-PL、PCON-PL (差动方式) 的指令脉冲串输入接口

※最大输入脉冲频率: 200kpps



ACON-PO、PCON-PO (开集方式) 的指令脉冲串输入接口

※最大输入脉冲频率: 60kpps



(注) 开放式集电极输出中可能内置上拉电阻。此时, 请拆下上拉电阻。

启动步骤

初次使用本产品时, 请参照下述步骤仔细确认无遗漏及接线错误后再进行作业。ACON-CY、SE、PCON-CY、SE 的启动步骤为 1~9; ACON-PL/PO 和 PCON-PL/PO 的启动步骤参照 1~4 及 10~15。

1. 包装品确认

请对照包装明细表确认货品。万一有型号错误或缺件, 烦请联系销售商。

2. 安装

请安装控制器及主轴。

3. 接线

请分别连接 24V 电源、接地线、急停回路、马达驱动源、马达电缆、编码器电缆以及 I/O 电缆 (ACON-CY、PL/PO、PCON-CY、PL/PO) 或通信电缆 (ACON-SE、PCON-SE)。

4. 接通电源与确认报警

① 连接计算机或示教器。

② 确认急停回路未启动, 然后接通输入电源。

• 正常时 状态显示 LED[SV/ALM] 呈橙色点亮 2 秒后熄灭。

• 异常时 状态显示 LED[SV/ALM] 呈红色点亮。

异常时, 请在计算机或示教器上确认报警内容, 然后排除报警原因。

[ACON-CY、SE、PCON-CY、SE 的情况]

5. PIO 模式、安全速度

① 在计算机或示教器的 MANU 动作模式下, 选择 [示教模式 1: 安全速度有效 / 禁止 PIO 启动]。

② ACON-CY 和 PCON-CY 应选择 PIO 模式。

参数 No.25 PIO 模式选择 0: 电磁阀模式 1 1: 电磁阀模式 2

③ 根据需要, 设定安全速度。

参数 No.35。

出厂时, 安全速度已设定为 100mm/sec 以下。

6. 伺服 ON

① 使用 PCON 控制器时, 应确认滑块或拉杆是否接触到机械末端。

如果接触到机械末端, 请向反方向拉开。

△注意:

- 带刹车时, 请关闭刹车解除开关, 选择刹车解除状态后再进行移动。此时, 请注意防止自重导致掉落, 避免夹住手指或损伤工件。
- 垂直安装时, 若在同一位置重复进行伺服 ON/OFF 操作, 则可能由于自重导致掉落。

② 使用 ACON-CY、PCON-CY 时, 请通过计算机或示教器的操作进入伺服 ON 状态。

使用 ACON-SE、PCON-SE 时, 接通电源后, 如为急停解除状态, 将自动进入伺服 ON。

正常时, 驱动轴将进入伺服锁定状态, 状态显示 LED[SV/ALM] 呈绿色点亮。

7. 安全回路的确认

请确认急停回路 (驱动源切断回路) 正常工作, 且伺服 OFF。

8. 目标位置的设定

请在各位置表的 [位置] 栏中设定目标位置。

执行示教时, 应首先进行原点复位操作。

但是, 使用串行通信直接执行移动指令时, 不需要设定目标位置。

安全起见, 首次移动时推荐启用安全速度。

9. 试运转调整

① 通过联机软件或示教器将安全速度设定为无效, 然后逐个确认各位置的動作。

② 计算机或示教器在 MANU 动作模式下, 选择“监控模式 2: 安全速度无效 / 允许 PIO 启动”, 然后从控制器上断开。

③ 从 PLC 向控制器输出移动指令, 通过系统运转进行确认。

④ 通过串行通信对 ACON-SE、PCON-SE 进行运转时, 完成通信速度和轴编号等设定后, 应通过指令禁用 PIO 启动。

如果不禁用 PIO 启动, 则无法通过串行通信进行运转。(参照 ROBO CYLINDER 系列、PCON、ACON、SCON、ERC2、串行通信 (Modbus 版) 使用说明书)

⑤ 试运转中发生振动或异常音时, 确认驱动轴的安装是否存在问题, 是否在超规格条件下使用驱动轴。

[ACON-PL/PO、PCON-PL/PO 的情况]

10. PIO 模式

请选择 PIO 模式。

参数 No.25 PIO 模式选择 0: 标准模式 1: 推压模式

11. 电子齿轮的设定

请确定指令脉冲串输入每 1 脉冲对应的驱动轴单位移动量, 设定电子齿轮。

最小移动单位的设定不得低于编码器的分辨率。

电子齿轮比应约分至最简分数。

12. 指令脉冲串输入模式的设定

请设定指令脉冲输入的形态。

(脉冲串输入形态的选项)

• 正逻辑、负逻辑

• 正转脉冲串、反转脉冲串、脉冲串、正反转信号、A/B 相脉冲串

设定后, 计算机或示教器应在 MANU 动作模式下, 选择“监控模式 2: 安全速度无效 / 允许 PIO 启动”, 然后从控制器上断开。

13. 伺服 ON

① 使用 PCON 控制器时, 应确认滑块或拉杆是否接触到机械末端。

如果接触到机械末端, 请向反方向拉开。

△注意:

- 带刹车时, 请关闭刹车解除开关, 选择刹车解除状态后再进行移动。此时, 请注意防止自重导致掉落, 避免夹住手指或损伤工件。
- 垂直安装时, 若在同一位置重复进行伺服 ON/OFF 操作, 则可能由于自重导致掉落。

② 从 PLC 输入伺服 ON 信号。

正常时, 驱动轴将进入伺服锁定状态, 状态显示 LED[SV/ALM] 呈绿色点亮。

14. 安全回路的确认

请确认急停回路 (马达驱动电源切断回路) 正常工作, 且伺服 OFF。

15. 试运转调整

① 从 PLC 向控制器输出脉冲串指令, 通过系统运转进行确认。

② 试运转中发生振动或异常音时, 确认驱动轴的安装是否存在问题, 是否在超规格条件下使用驱动轴, 以及是否已输入合适的脉冲串。

株式会社アイエイアイ

总公司及工厂 〒424-0103 静冈县静冈市清水区尾羽 416-4
TEL 054-364-5105 FAX 054-364-2589

联系方式

艾卫艾商贸 (上海) 有限公司
地址: 上海市虹桥路 808 号加华商务中心 A8 栋 303 室 邮编: 200030
电话: 021-6448-4753
传真: 021-6448-3992
E-mail: shanghai@iai-robot.com
URL: http://www.iai-robot.com