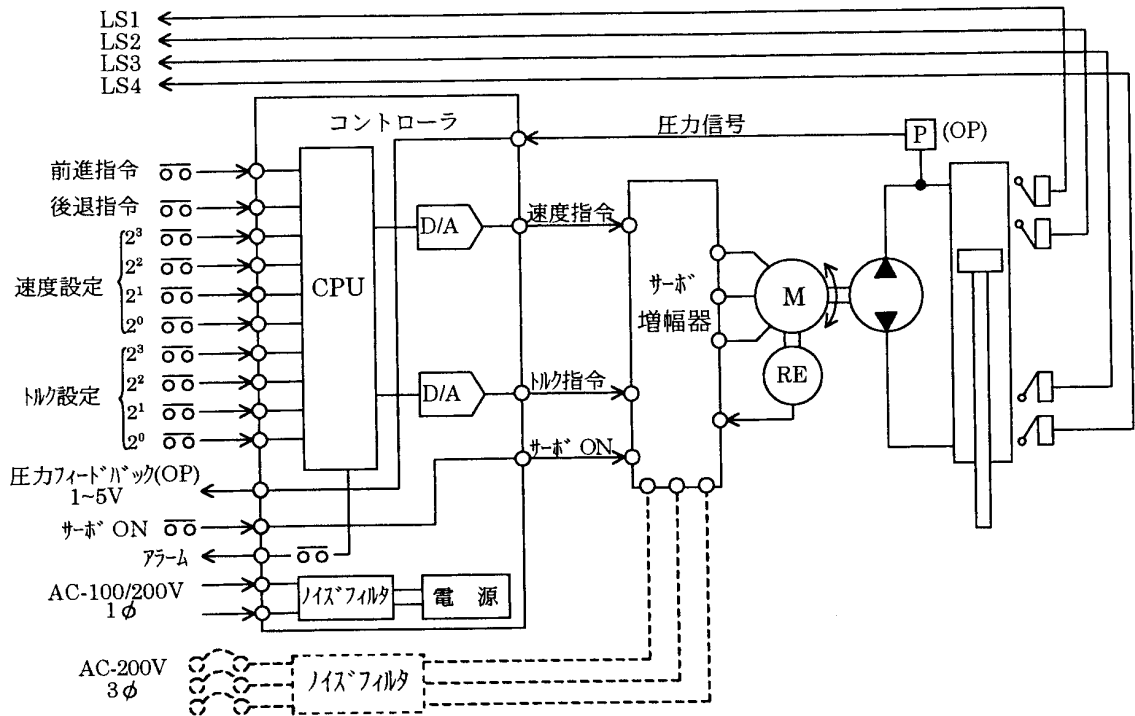


ハイブリッド・アクチュエータ
PTP 型 HySerpacK
インターフェース説明書

PTP 型 HySerpacK は油圧シリンダに取付けられた 4 個のリミットスイッチにより 4 ヶ所の停止位置を自由に設定 (Point to Point Control) することが出来ます。又速度及び推力 (ワ°シヨ) をそれぞれ 4 ビットの接点入力で 0~100% 間、16 段階に設定することが出来る、コンパクトのハイブリッド・アクチュエータです。又入出力は全てドライ接点となっておりますので、D/I、D/O がドライ接点のシケツサで制御することが可能です。



リミットスイッチ

油圧シリンダに 4 個のリミットスイッチ (LS1~LS4) が組み込んであります。この SW はドライバ側 1 本で簡単に移動させる事が出来ます。この SW はドライ接点出力ですから、ユーザー側のシケツサに取込み自由にプログラムを作成することが出来ます。

前進/後退指令

前進の接点を ON にすればシリンダロッドは押し動作となり、後退の接点を ON にすると引き動作となります。前進、後退共に OFF ならばロッドは停止します。又前進、後退共に ON となっても停止します。

速度/トルク設定

4 ビットの接点が一組となり 2 進法で 0~100% の間を 16 段階に設定することが出来ます。定格速度又は定格トルクを 100% とすると接点が 0000 の時は 6.25%、0111 の時は 50%、1111 の時は 100% となります。トルクとはサーボモータのトルクであり、トルクを設定することにより油圧及びロッドの推力が設定できます。但し 0000 と 0001 はモータの特性上不安定な動きとなりますので使用しないでください。

圧力フィードバック

ロッドの推力が現在いくらかをモニターするためのものです。これはワ°シヨとなっており P=0~20MPa の油圧を 1~5V に変換しております。従って推力 F はシリンダの受圧面積を A とすると、次式で求められます。

$$F (\text{kN}) = P (\text{MPa}) \times A (\text{cm}^2) \times 10$$

サーボ ON

接点入力で接点閉 (ON) の時だけサーボモータが回転します。OFF にするとモータはロックされ、ブレーキがかかった状態となります。サーボ OFF は非常停止以外は使用できません。

- 注) 1. 点線部はユーザー側でご用意ください。
2. 本説明の内容は改良のため予告なく変更される場合もあります。
3. (OP) はワ°シヨの記号です。