

R88A-NCW152-DRT

関連情報

テクニカルガイド	1298
マニュアル一覧表	1763
規格認証機種一覧表	1770
EN/IEC規格認証・適合形式一覧表	1776

プログラマ
ブルコント
ローラ

周辺ツール

フィールド
ネット
ワーク機器

省配線/
省工数機器

無線機器

プログラマ
ブルターミ
ナル

IT・ソフト
コンポ
商品群

サーボ
システム

インバータ

RFID

コード
リーダー

レーザ
マーカ

用語解説

インフォ
メーション

コントローラ・ポジションナ

ACサーボドライバに1軸位置制御、DeviceNet機能を搭載。 「分散制御」情報管理」をまとめて楽々

1台2役

DeviceNet通信機能と位置制御ユニット機能の2つの機能を持ちます。

ACサーボドライバWシリーズは、このオプションユニットを本体に直接、装着することで、通信機能と位置制御機能の両方を同時に獲得することになります。

最大63台まで分散制御

DeviceNetスレーブとして、最大ネットワーク長500mの

オープンネットワークに接続できます。

サーボシステムの運転情報を一括管理

ACサーボドライバWシリーズ本体で、モニタ表示機能で表示できる情報(速度指令、フィードバック速度など)を、

リモートI/O機能を使ってPLCに読み込むことができます。

故障予知・診断

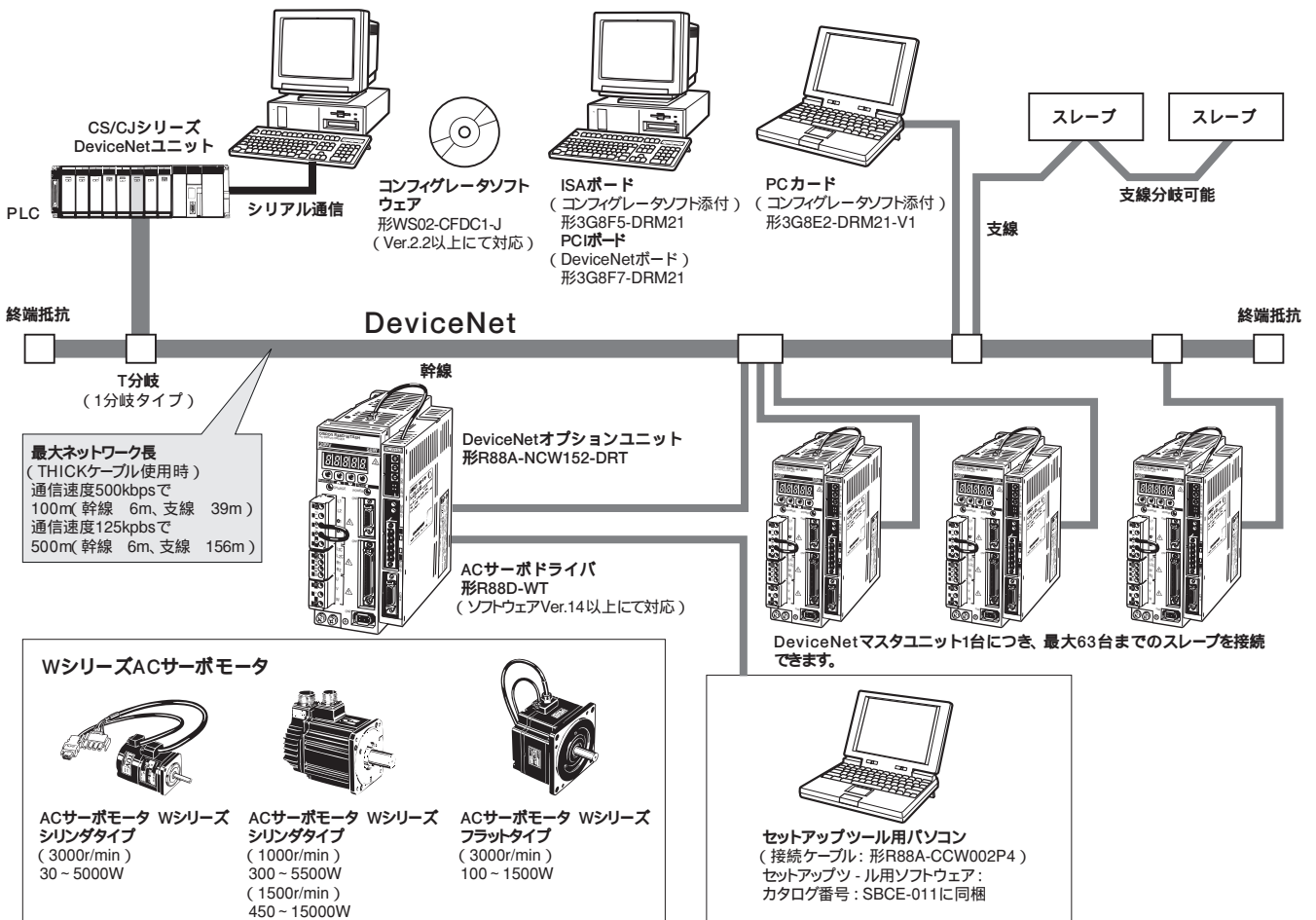
トリガ対象信号がトリガ条件を満足した時点で、設定してあるトレース対象信号を1000サンプル(サンプリング間隔250 μ s~約8秒)まで記録できます。

このトレース機能により、通常動作と違う動作を感知した場合、その動作状況は記録されているので、誤動作の検証に役立ちます。



形R88A-NCW152-DRT

システム構成



種類 / 標準価格 (印の機種は標準在庫機種です。)

仕様	形式	標準価格(¥)
DeviceNetオプションユニット	形R88A-NCW152-DRT	45,000
外部入出力用コネクタ	形R88A-CNU01R	2,650
セットアップツール用ケーブル (DOS/V 2m)	形R88A-CCW002P4	9,800

機能 / 性能仕様

位置制御機能仕様

項目	仕様			
制御軸数	1軸/スレーブ			
制御方式	セミクローズドループ/フルクローズドループ制御			
制御対象ドライバ	形R88D-WTシリーズ			
位置決め単位	ユーザ位置単位(任意に設定可能)ステップ毎の移動量は電子ギア比として設定可能(設定範囲10,000,000~0.0000001)			
運転仕様	メモリ運転	ステップ運転、ポイントテーブル運転		
	直接運転	直接運転、割込寸送り、ノッチ信号出力位置決め、多段速度位置決め		
移動指令仕様	方式	INC(相対座標での位置決め)/ABS(絶対座標での位置決め)		
	位置指令	符号付き32ビット長(設定範囲 - 99,999,999 ~ 99,999,999ステップ)		
	速度指令	符号なし32ビット長(単位 : ステップ/min、 設定範囲 : 1 ~ 240,000ステップ)		
	加減速方式	加減速一定	一段直線加減速、二段直線加減速、非対称直線加減速、S字加減速、非対称S字加減速	
		加減速時間一定	指数加減速、バイアス付き指数加減速、一段直線加減速	
	加減速時間	1 ~ 10,000ms(最高速度に達するまでの時間)		
	座標系タイプ設定	ACサーボモータを直線軸と使用するか、回転軸として使用するかを設定		
	速度変更	位置決め途中での速度を、最大16段階まで変速可能(多段速度位置決め運転時)		
運転管理/ 補正機能	原点サーチ運転	極限反転なし	原点近傍信号 + 原点信号、原点信号、原点近傍信号 + Z相、Z相、いずれかのON/OFF信号を使用	
		極限反転あり	原点近傍信号 + 原点信号、原点信号、原点近傍信号 + Z相、いずれかのON/OFF信号を使用	
	バックラッシュ補正	0 ~ 32,767ステップ		
	JOG	電源投入時、および原点サーチ後の原点位置を基準とする		
	割り出し運転	モータ1回転を指定数で均等分割して位置決め(1 ~ 32,767分割)		
	ソフトウェアリミット	指定した位置に減速停止する(正負それぞれに ± 99,999,999まで方向設定可能)		
	即停止/減速停止	リモートI/O通信、入力信号より可能		
	現在位置プリセット	リモートI/O通信より可能		
	トレース機能	トレース対象アナログデータ (2要素まで選択可能)	指令パルス速度[r/min]、位置偏差[指令単位]、速度フィードバック[r/min]、トルク指令[%]	
		トレース対象ON/OFFデータ (2要素まで選択可能)	センサオン入力、アラーム出力、位置決め完了出力1、速度一致出力、モータ回転検出出力、サーボ準備完了出力、電流制限検出出力、速度制限検出出力、ブレーキインタロック出力、警告出力、位置決め完了出力2、アラームコード出力1、アラームコード出力2、アラームコード出力3	
		トリガ対象データ	トレース対象アナログデータ(立ち上り、立ち下り、立ち上り/立ち下り) トレース対象ON/OFFデータ(立ち上り、立ち下り、立ち上り/立ち下り)	
		データサンプリング	サンプリング周期 : 250 μs単位で設定(250 μs ~ 8,191,750 μs間で設定) サンプル数 : 1000サンプル固定	
	モニタ内容読出	モニタ内容	速度フィードバック[r/min]、トルク指令[%]、Z相からのパルス数[パルス]、電角[度]、入力信号モニタ[単位なし]、出力信号モニタ[単位なし]、指令パルスの速度表示[r/min]、位置偏差[指令単位]、累積負荷率[%]、回生負荷率[%]、ダイナミックブレーキ抵抗負荷率[%]、入力パルスカウンタ[下位16ビット]、指令単位]、フィードバックパルスカウンタ[下位16ビット]、パルス]	

DeviceNet通信仕様

項目	仕様	
通信電源電圧	DC11 ~ 25V	
消費電流	通信電源 : 20mA以下	
最大I/O点数	入力4CH 出力4CH	
通信機能	リモートI/O通信(スレーブとして動作)、Explicitメッセージ通信機能(Explicitメッセージを送信可)	
通信内容	リモートI/O通信	・ポジション機能の移動指令 ・ 原点補正機能(絶対値エンコーダ使用時) ・サーボドライバ及びDeviceNetオプションユニットのパラメータ読み書き ・モニタ内容の読出し ・ 現在位置補正機能 ・ アラームリセット
	Explicitメッセージ通信	・トレース機能の設定 ・トレースデータの読出し ・サーボドライバ及びDeviceNetオプションユニットのパラメータ読み書き
接続形態	マルチドロップ方式、T分岐方式の組み合わせ可能	

プログラマ
ブルコント
ローラ

周辺ツール

フィールド
ネット
ワーク機器

省配線 /
省工数機器

無線機器

プログラマ
ブルタミ
ナル

IT・ソフト
コンポ
商品群

サーボ
システム

インバータ

RFID

コード
リーダ

レーザ
マーカ

用語解説

インフォ
メーション

コントローラ・ポジションナ