

4 Axis Stage Controller

シーケンス機能付 4軸ステージコントローラ

AS-8400

【PLCでは出来ない事】を実現いたします!



製品仕様はお客様のニーズに合わせて進化していきます!
《工作機械に最適》

AS-8400は当社製品AS-8080の機能を受け継ぎ小型・高性能・低価格を実現しました。

規模の大きいシステムでも一つの工程は4台以下のモータと汎用入出力が各32点以下で済むことが少なくありません。本機はこの一つの工程を処理できる能力を持ったオールインワンコントローラです。

大規模システムもLANなどの充実した通信機能による分散処理を行うことで容易にシステムを構築することが出来ます。また、運用時はマンマシンインターフェイスに優れているタッチパネルが接続できるためオペレータの方にとってやさしいシステムに仕上がります。

高効率
低価格

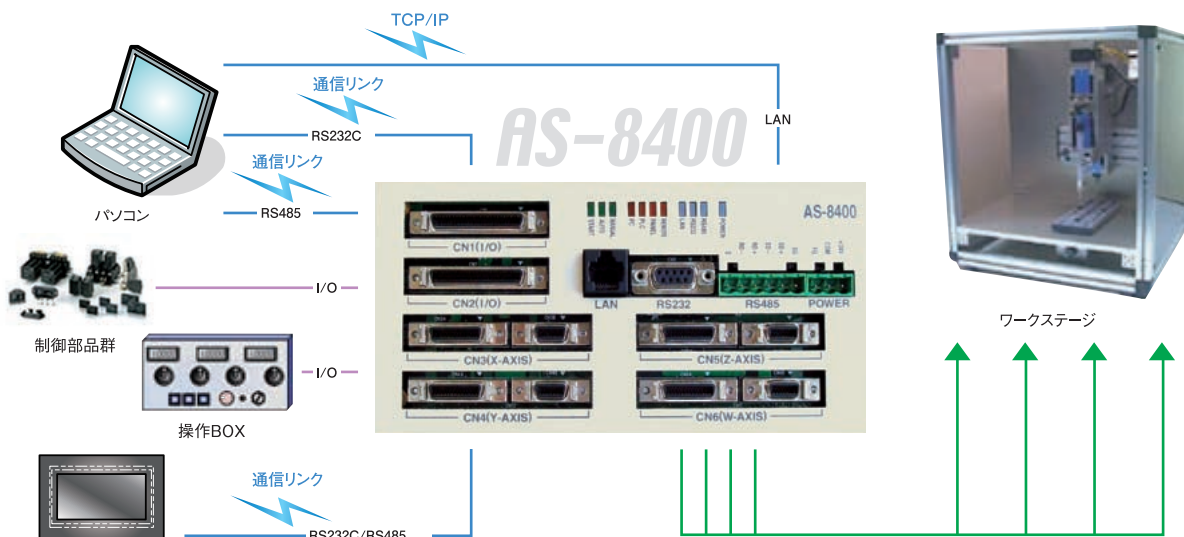
各メーカーに対応したドライバケーブルも用意しており、設計工数の削減および工期を短縮できます。また、入出力の信号も自由に設定できるプログラマブルI/O方式で、ハードを最小限に抑えているためローコストです。

レトロフィット
用途に

メンテナンスが出来ない古くなった制御システムの入替りに最適。パネルコンピューターとの組み合わせで、システムの立ち上げも含めて対応します。

強力な
サポート体制

数々のシステム開発を経験した、ベテランのシステムエンジニアがあなたをサポートするので安心です。



モーションコントロール言語

チャンネル	ステップ	ラベル	プログラム	コメント
	1	START	LD X1000	X軸に移動量 1000 をセット
	2		LDG Y1000	Y軸に移動量 1000 をセットしてXY軸同時移動開始
	3		LDG Z,A01	XY軸停止後、Z軸移動量A01(任意)移動開始
	4		CAL @GOW,1	W軸の動作プログラムを1回コール
	5	STOP?	IFT 01=0,@START	入力の 01 が「ON」の場合プログラムを停止、「OFF」の場合繰返し
	6		END	プログラム終了
	7	GOW	LD M04.0	位置決モードを絶対値モードに設定
	8		LDG W,A02	W軸をA02(任意)の位置へ移動
	9		LDG W,0	W軸を座標0位置へ移動
	10		LD M04.1	位置決モードを相対値モードに設定
	11	GOW_RET	RET	サブルーチンリターン

機械制御の場合、一般的にコントローラはPLCを使用し、ラダー言語でプログラミングします。このラダー言語の中でもモーションコントロール(モータ制御)は数値を扱う必要がある為、ベテランでないとは苦労するものです。この点AS-8400はモーションコントローラに必要な扱い易い独自開発のモーションコントロール言語なので簡単にプログラムを組むことができます。

一般仕様

電源電圧	DC24V±5%
消費電流	最大1A(外部への供給は含まず)
周囲温度	0~50℃(保存時-10~60℃)
周囲湿度	20~90%RH(但し結露なきこと)
外形・重量	W190×H98×D58 突起部、取付け金具含まず 約1Kg

性能仕様

制御軸数	X / Y / Z / Wの4軸制御
制御方式	独立制御、補間制御(直線・円弧)
軸動作	位置決め、原点復帰、待機位置移動、角度分割
プログラム構成	システムパラメータ、I/Oパラメータ、プログラムデータ99チャンネル×99ステップ
バックアップ	内部フラッシュメモリに10万回書き換え可能
位置管理範囲	-2,147,483,648 ~ +2,147,483,647(符号付き32bit)
位置決めモード	絶対値(ABS) / 相対値(INC) 併用可能
加減速モード	定速 / 台形 / 非対称 / S字
最高出力周波数	独立制御4Mpps 補間制御1Mpps
システムマッチング	実単位変換: N1/N2設定(各1~9999999) バックラッシュ補正: 0~65535pulse、ソフトリミット: ±2,147,483,647
通信	LAN/RS232C/RS485
入出力機能	入力32点/出力32点 プログラムプルI/O割付
入出力インターフェイス	パルス出力: フォトカプラ絶縁ラインドライバ出力(差動) 1or2パルス切替 エンコーダ入力: フォトカプラ絶縁入力A/B or U/D入力 汎用入力: フォトカプラ絶縁入力(内部プルアップ) 汎用出力: フォトカプラ絶縁オープンコレクタ出力(耐圧DC28V 200mA)