



## モーションコントローラQシリーズSSCNET 対応

### モーション制御による高速・高精度化

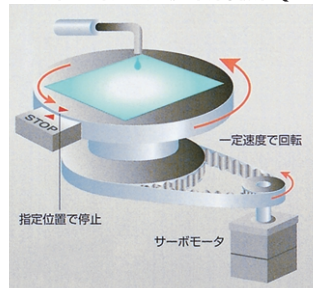
- モーション演算周期を最短0.44ms(従来比2倍)とし、運転タクトタイムの短縮を実現
- サーボアンプへの指令通信周期を最短0.44ms(従来比2倍)に短縮し、周期性能、速度、位置制御の精度を向上
- モーション制御用プロセッサ(64bitRISC)と情報処理用プロセッサを搭載。パソコンと大量のデータ通信が可能
- QシリーズシーケンサCPUの使用により、シーケンス処理の高速化に対応
- 補間機能、速度制御、電子カム、軌跡制御、多彩なモーション機能を装備

### QシリーズシーケンサとのマルチCPUシステム

- Qシリーズのシーケンサ電源ユニット、ベースユニット、I/Oユニットを共用
- マルチCPUシステムを構成する各CPUユニットに制御処理を分散でき、インテリジェント制御システムにも対応
- パソコンCPUでパソコン技術を活用

### 必要に応じたシステム構築

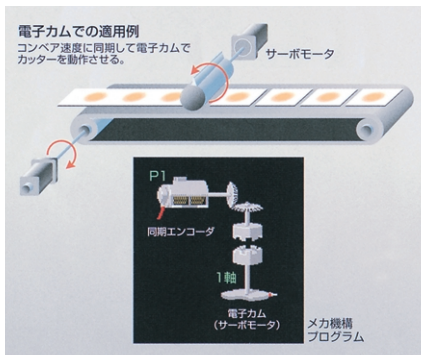
- シーケンサCPUとモーションCPUを個々にユニット化することで、シーケンス制御、モーション制御の選択が可能
- マルチCPU対応で最大4台のCPUを自由に選択
- モーションマルチCPU構成により、1システムで最大96軸を制御( Q173HCPU(-T):3台使用時)
- 定位置停止速度制御機能(オリент機能)



サーボモータを指定速度で回転させ、定位置停止指令がONした後指定位置に停止させることができます。運転中の速度変更だけでなく加減速時間も任意の値へ変更できます。

### ● 位相補正機能

同期エンコーダを使用して追従同期を行う場合、同期エンコーダに対してサーボモータ軸端では、処理遅れ等による位相ずれが発生します。このような場合でも、位相がずれないように補正するのが位相補正機能です。電子カムに使用すると、同期エンコーダとカム角度の位相のずれをなくします。

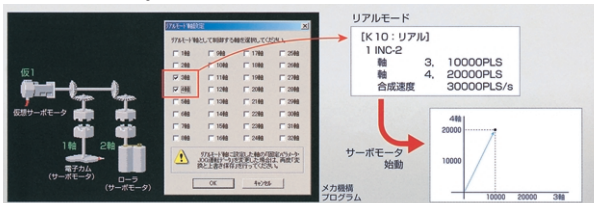


### SSCNET による制御の統括

- 高速シリアル通信採用により、サーボモータの同期システム、アブソリュートシステムを容易に構築
- コントローラ⇄サーボアンプ間はコネクタによるワンタッチ接続で、配線作業を簡易化
- 1CPUあたり最大32軸のサーボアンプを一括制御
- デジタルオシロ機能により、トルク、速度、位置などのモータ情報をコントローラで一括モニタ

### コントローラサイズの小形・省スペース化

- Qシリーズシーケンサと同スロットサイズで、コントローラの小形化を実現
- 12スロットベース使用で、省スペース化、低コスト化に対応
- リアルモード/仮想モード混在機能  
仮想モード中でも、メカ機構編集画面でリアルモード軸に設定した軸に対して、位置決め制御(リアルモード動作)を行うことができます。



### ● スムージングクラッチ直線加減速機能

スムージングクラッチにおいて、直線加減速方式を選択できます。

- 光通信方式による50Mbpsの高速通信  
コントローラ・サーボアンプ間のデータ送受信を大幅に高速化
- MR-J3との相乗効果による高速・高精度の実現  
MR-J3と組み合わせると高速化(HF-KPモータ 最高回転速度: 6000r/min)高精度化(HF-KPモータ分解能: 262144PLS/rev)に対応し、より高速でなめらかな動きを実現できます。
- サーボ調整・多軸モニタによる調整時間の短縮  
MR Configurator(セットアップソフトウェア)とサーボ間の通信をモーションコントローラ経由で行うことができます。パソコンとモーションコントローラをケーブルで接続するだけで複数のサーボアンプを調整できます。

### ● 耐ノイズ性の向上

SSCNET では光ファイバケーブルを採用しています。動力線や外部装置などから混入するノイズ等に対し、耐ノイズ性が飛躍的に向上しました。