

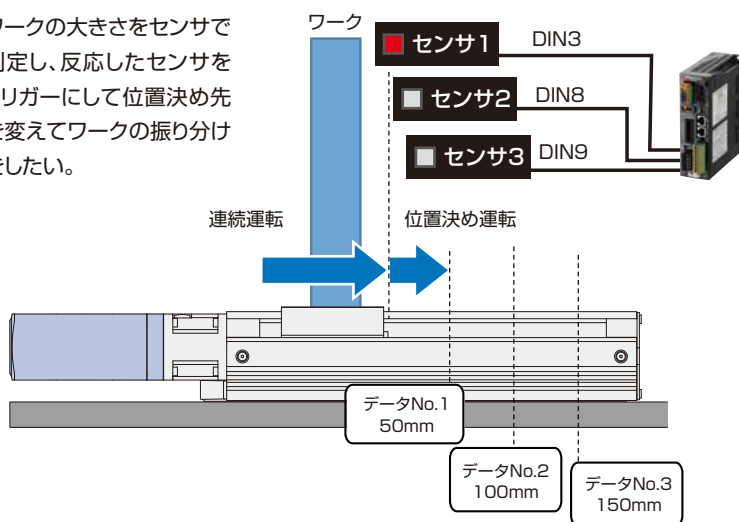
## 運転中に外部信号を受けて、 位置決め先を変えたい

### 課題

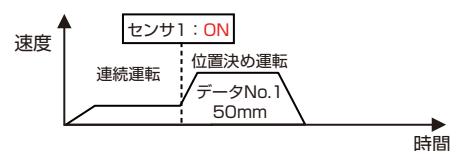
複数の外部信号をトリガにして、  
連続運転から外部信号毎に位置決め先を変えたい

### 要求動作

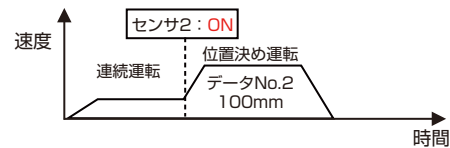
ワークの大きさをセンサで判定し、反応したセンサをトリガーにして位置決め先を変えてワークの振り分けをしたい。



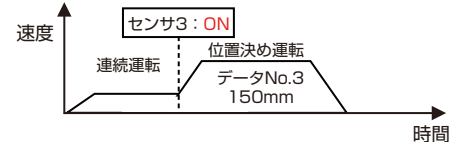
#### ■ センサ1がONした時の動作



#### ■ センサ2がONした時の動作



#### ■ センサ3がONした時の動作



### 解決策

連続運転からNEXT入力によって位置決め運転に遷移し、  
更に外部センサによってイベントジャンプで遷移先を変える

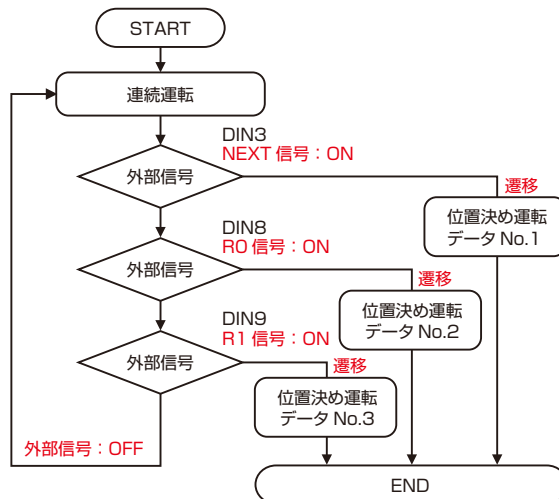
#### 解決 KEYWORD

NEXT入力

イベントジャンプ機能

詳しくは  
WEBサイトの取扱説明書を参照

連続運転中に位置決め運転に強制的に遷移できるNEXT入力と、信号のON/OFFによって運転を分岐させるイベントジャンプ機能を組み合わせることで、外部センサに入力をもとに位置決めする運転先を変えることができます。



## サポートソフトMEXE02の設定例

□ AZパルス列入力/位置決め機能内蔵/RS-485通信付きパルス列入力 / EAS (0.01mm/step)

- データ
  - 運転データ … 1
  - 運転I/Oイベント … 2
  - 運転データ拡張用設定
- パラメータ
  - 基本設定
  - モーター・機構(座標/JOG/原点復帰)設定
  - ETO・Alarm・Info設定
  - I/O動作・機能
  - Direct-IN 機能選択(DIN) … 3
  - Direct-OUT機能選択(DOUT)
  - Remote-I/O機能選択(R-I/O)
  - EXT-IN・VIR-IN・USR-OUT機能選択(拡張)
  - 通信・I/F機能

### 1 運転データ

	方式	位置 [mm]	速度	結合	結合先[No.]	弱イベント	強イベント
No.0	連続運転(位置制御)	0.00	1	自動順送	1	0	1
No.1	相対位置決め(指令位置基準)	50.00	1	結合無	↓(+1)	-	-
No.2	相対位置決め(指令位置基準)	100.00	1	結合無	↓(+1)	-	-
No.3	相対位置決め(指令位置基準)	150.00	1	結合無	↓(+1)	-	-

### 2 運転I/Oイベント

	名前	結合	結合先	Dwell [s]	イベントリガトリ	イベントリガタイプ	イベントリガカウント
No.0		自動順送	2	0.000	R0_R	ONエッジ	1
No.1		自動順送	3	0.000	R1_R	ONエッジ	1

### 3 Direct-IN 機能選択(DIN)

DIN0 (PULSE-I/Fタイプ除く)	START
DIN1 (PULSE-I/Fタイプ除く)	M0
DIN2 (PULSE-I/Fタイプ除く)	M1
DIN3 (PULSE-I/Fタイプ除く)	NEXT
DIN4	ZHOME
DIN5	FREE
DIN6	STOP
DIN7	ALM-RST
DIN8	R0
DIN9	R1

お客様ご相談センター

製品に関する技術的なお問い合わせ、お見積、ご注文はこちらまで。携帯電話からもご利用可能です。

受付時間 平日/9:00~19:00

東京 TEL: 0120-925-410  
FAX: 0120-925-601

名古屋 TEL: 0120-925-420  
FAX: 0120-925-602

大阪 TEL: 0120-925-430  
FAX: 0120-925-603

オリエンタルモーター 使い方ナビ **検索**

オリエンタルモーター株式会社  
www.orientalmotor.co.jp/