

カタログ訂正のお知らせ

当社発行のマニュアルにおいて下記のとおり印刷・記載の誤りがありました。
お詫び申し上げます。

■カタログ名

『SYSMAC CS/CJシリーズ 位置制御ユニット

形CS1W-NC271/471/F71

形CJ1W-NC271/471/F71/F71-MA ユーザーズマニュアル』

(2009年10月発行)

(カタログ番号 SBCE-323K)

■掲載箇所

8-46ページ 「8-6-6 絶対値エンコーダ使用による原点確定」

■正誤内容

誤	➡	正
<p>【8-46ページ】 「8-6-6 絶対値エンコーダ使用による原点確定」 Wシリーズサーボドライバ使用でのサーボロック実行時の絶対値データに関して、サーボドライバの形式による挙動の違いの説明が記載されていませんでした。</p>	➡	<p>絶対値エンコーダ多回転量設定(Pn205)を出荷時設定(65535)から変更している場合に関する、Wシリーズサーボドライバの形式による以下(欄外)記載の注記が追加されます。</p>

●注記追加内容

【お願い】

Wシリーズサーボドライバにおいて、絶対値エンコーダ多回転量設定(Pn205)を出荷時設定(65535)から変更している場合、読み出される絶対値データは、サーボドライバにより以下のような違いがあります。

読出しタイミング	Wシリーズサーボドライバ (MECHATROLINK-II I/Fユニット装着) 形R88D-WT□	Wシリーズサーボドライバ (MECHATROLINK-II 通信内蔵タイプ) 形R88D-WN□-ML2
MECHATROLINK 通信開始時	Pn205で設定された限界値を反映したABS データが取得されます。	同左
動作中での サーボアンロック→ サーボロック実行時	同上	動作中の現在位置から連続したABSデータが取得されます。Pn205で設定された限界値は反映されません。

次ページにつづきます。

正誤内容のつづき

MECHATROLINK通信内蔵タイプのWシリーズサーボドライバ(形R88D-WN□-ML2)の場合、動作途中でサーボアンロックを実行後、再度サーボロックを行っても、絶対値エンコーダ多回転量の限界値が反映された現在位置は復元されません。サーボロック実行によって復元される現在位置は、直前の動作の現在位置から連続したものとなります。

形R88D-WN□-ML2サーボドライバで絶対値エンコーダ多回転量の限界値を反映したい場合は、いったんMECHATROLINK通信を停止した後、再度、通信を開始するか、サーボアンロック中に機器セットアップを実行してください。機器セットアップ完了後にサーボロックを実行すると、絶対値エンコーダ多回転限界値が反映された現在位置が復元されます。

■対応方法

次回マニュアル改訂時に本内容を反映いたします。