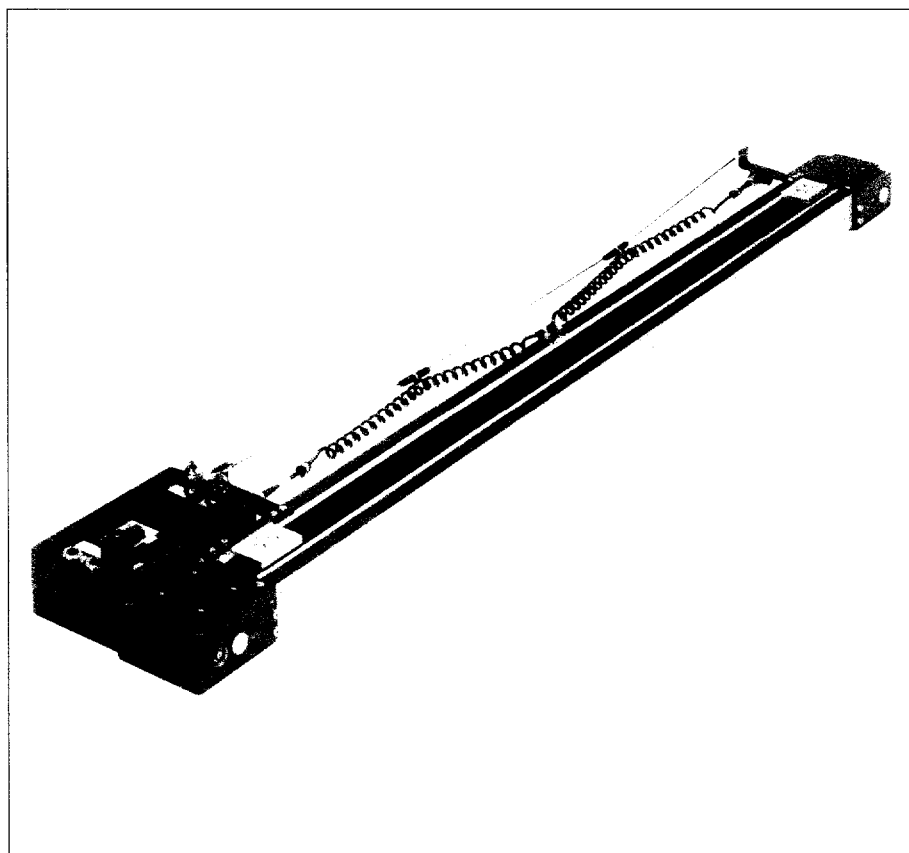


センサーサポートビーム VS 352.

j

1. 型式	2
2. 機能	2
3. 組付	3
4. 据え付け	5
5. 保守	6
6. 技術データ	7



記号の説明

→ 手順を示しています。

|| 重要な情報や指示を示しています。

! ● センサーサポートビーム VS-352. の操作を安全に行う為に特別な注意を払う箇所。

1. 型式

センサーサポートビームには異なる二つのバージョンがあります:

VS 3520 アナログセンサー用の基板の入り、ウェブガイドと使う標準のソフトウェアが入ったセンサーポジショニング

VS 3526 ウェブガイドと使う標準のソフトウェアが入ったセンサーポジショニング

2. 機能

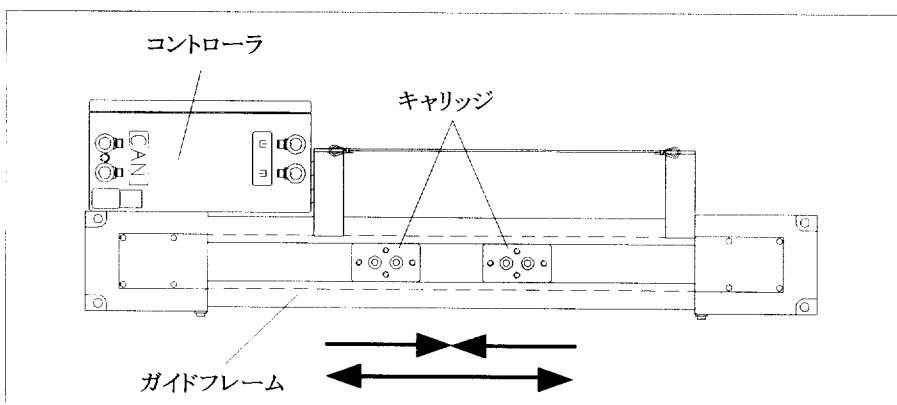
2.1 目的

センサーサポートビームVS 352.は二つのキャリッジが左右対称に動きます。手動操作か外部信号にて規定位置に対してそれぞれのセンサーが取り付くキャリッジが動きます。ポジショニングドライブはエンコーダが取付けられ現在値をフィードバックします。

2.2 構成

センサーサポートビームは下記の構成になります:

- ガイドフレーム
- 二つのキャリッジ
- コントロール基板RK 4003とポジショニングドライブの組み込まれたコントローラ



2.3 操作モード

センサー対称動作のハイブリッドモード

このモードはウェブのセンターラインが機械のセンターラインに正確に合わせます。

”ハイブリッド”モードでは両方のキャリッジがウェブの位置に基づきそれぞれ対称に動きます。ウェブのセンターラインと機械のセンターラインが一致すればキャリッジはその位置に静止します。

幅が変わるなどして、両方のエッジがセンサーのレンジから外れると、両方のキャリッジが対称的に追従動作します。

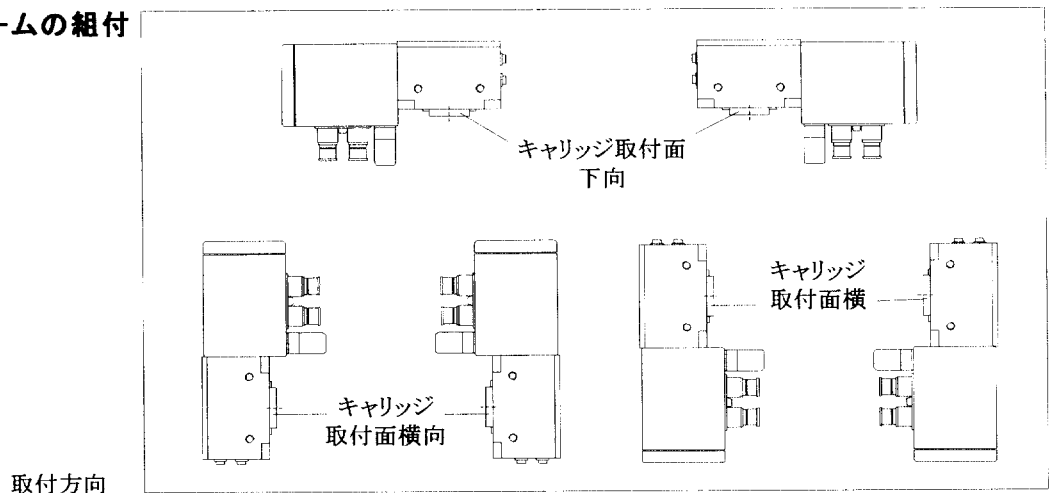
もし機械センターの左側にウェブが走行した時、左側のエッジに追従していきます。右側のセンサーは同時に反対方向に同じ変位量だけ動きます。異なるエッジと機械センターから動くセンサーの位置信号は適切な補正信号をコントローラに送ります。

手動モード

手動モードでは両方のセンサーキャリッジが操作パネル (DO 01..か客先 PLCかCANバスに互換性のあるコントローラ) の押しボタンにより基準位置に対称に動きます。

3. 組付

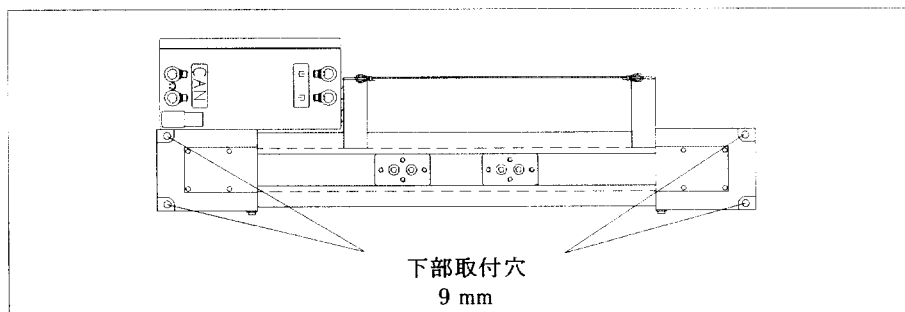
3.1 センサーサポートビームの組付



キャリッジの取付面を下向きか横向きになるように取付けることをお勧めします。この様に取付けた時、上からほこり等が中に落ちてくるのを避ける事が出来ます。

|| システムの設計段階にてサポートビームの取付け位置を決定して下さい。

取付方法



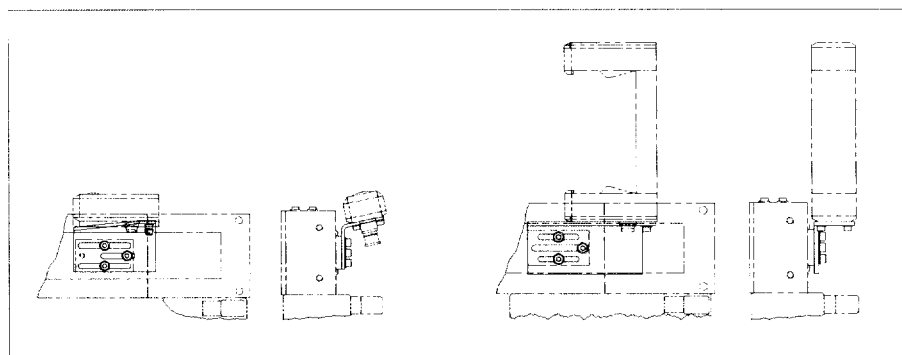
下部取付け面か側面が取付け可能です。取付けにはねじれが無いようにして下さい。

|| センサーが機械的にぶつからないように十分余裕をもって取付けて下さい。

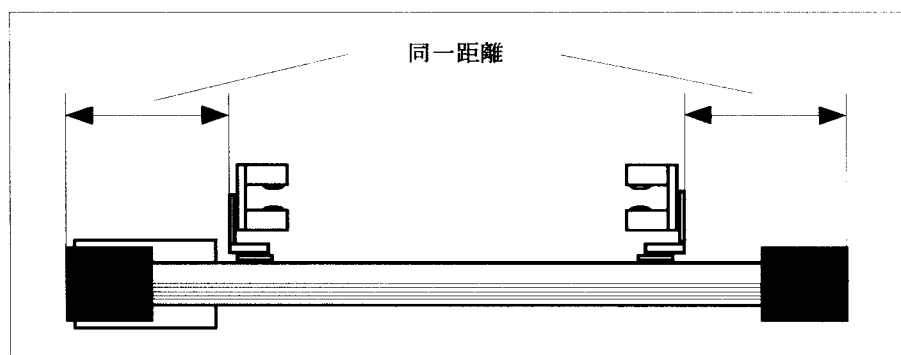
3.2 センサーの取付

様々なセンサーのタイプがセンサーサポートビームに取り付きます。センサーの外観はほとんど下図に示すようなものです。

センサーの取付



|| センサーを取付ける時は、サポートビームの調整で外側に広がった時、左右のブラケットまでの距離が等しくなるようにして下さい。



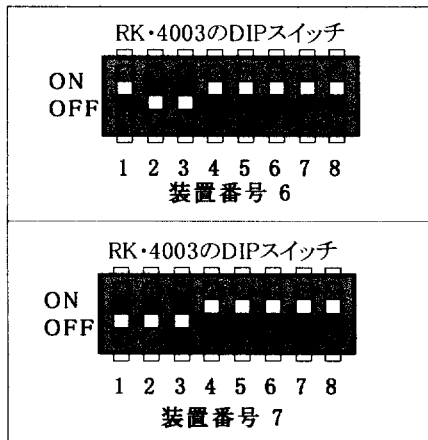
4. 据え付け

! 安全に注意して行って下さい。

→ 信号ケーブルは大電流の流れるケーブルから離して配線して下さい。
 → センサーへの信号ケーブルは適切に安全を保障した接続を行って下さい。

4.1 装置番号の設定

→ サポートビームの装置番号を確認して下さい。コントローラの中のコントロール基板RK 4003で確認します。



もし**ウェブ進行方向**の右側にコントローラがある時は、コントロール基板RK 4003のDIPスイッチを6に設定します。

もし**ウェブ進行方向**の左側にコントローラがある時は、コントロール基板RK 4003のDIPスイッチを7に設定します。

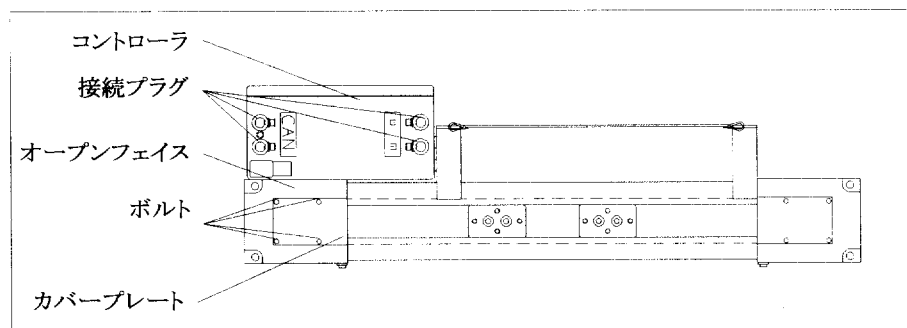
もし装置番号が変更した時、サポートビームのコントロール基板のモータの回転方向(パラメータ番号.1.2.)で変更して下さい。

5. 保守

！ 保守点検を行う時は必ず機械の電源を切って下さい。

→ 周囲の状況に基づいて、必要ならばサポートビームを風塵抽出機かそれに類似した装置できれいにして下さい。

5.1 コントローラの交換

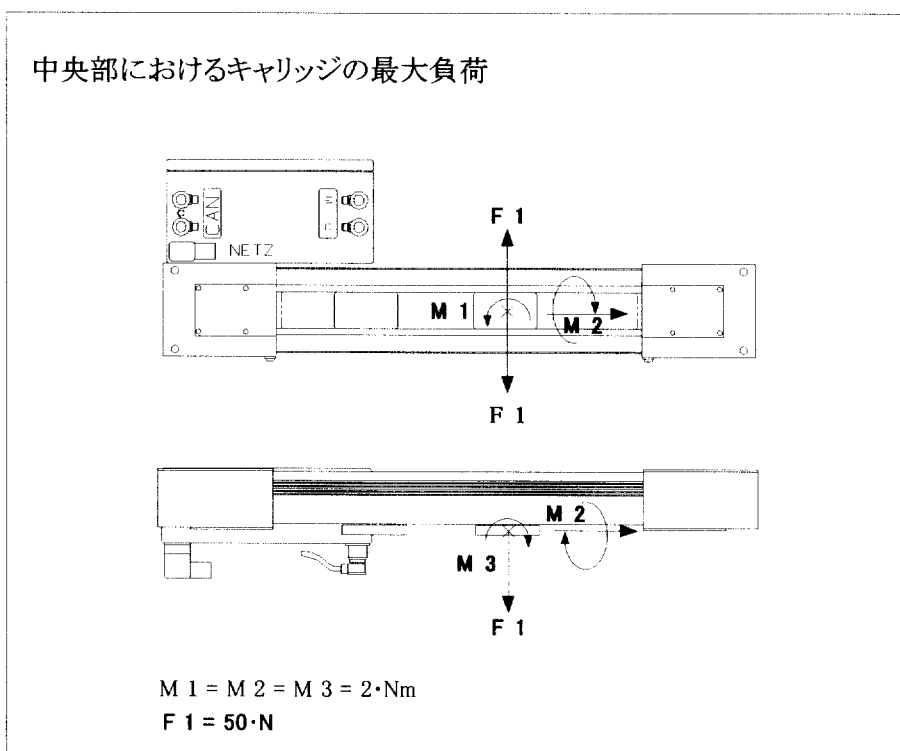


- 装置の電源を切ります。
 - コントローラから全てのプラグを外します。
 - CANバスラインと電源線を外します。
 - コントローラを開いてセンサーケーブルと電源線を外します。両方の線からアース線を外し、ボックスからもアース線を外します。
 - ガイドのオープンフェイスからボルトを外し、カバープレートを取り外します。反対側も同じように取り外します。
 - 中から三本の六角穴付ボルトを外し、ポジショニングドライブと電源線を全て付け替えます。
- これで交換は終わりです。

6. 技術データ

供給電圧 通常値 (残留リップルを含む)	DC 24 V DC 20 ~ 30 V
最大入力電流	1.7 A
コネクタ	電源DC 24V センサー 1 センサー 2 CANバスインターフェイス入力 CANバスインターフェイス出力
保護等級	IP 54
繰返し精度	±0.1 mm
追従速度	1 ~ 70 mm/sec.
最大推力	20 N
周囲温度	0 °C ~ 50 °C
ガイドキャリッジ許容範囲 (中央部) トルク (下図参照)	最大 50 N 最大 2 Nm
移動量	寸法図参照
寸法 M = 600mm時の 重量	7.10 kg
100 mm当たりの増重量	0.38 kg
環境	ドライ

予告なしに技術的変更が行われることがあります。



Erhardt + Leimer GmbH
Postfach 10 15 40
D-86136 Augsburg
Phone (0821) 24 35-0
Telefax (0821) 24 35-666

