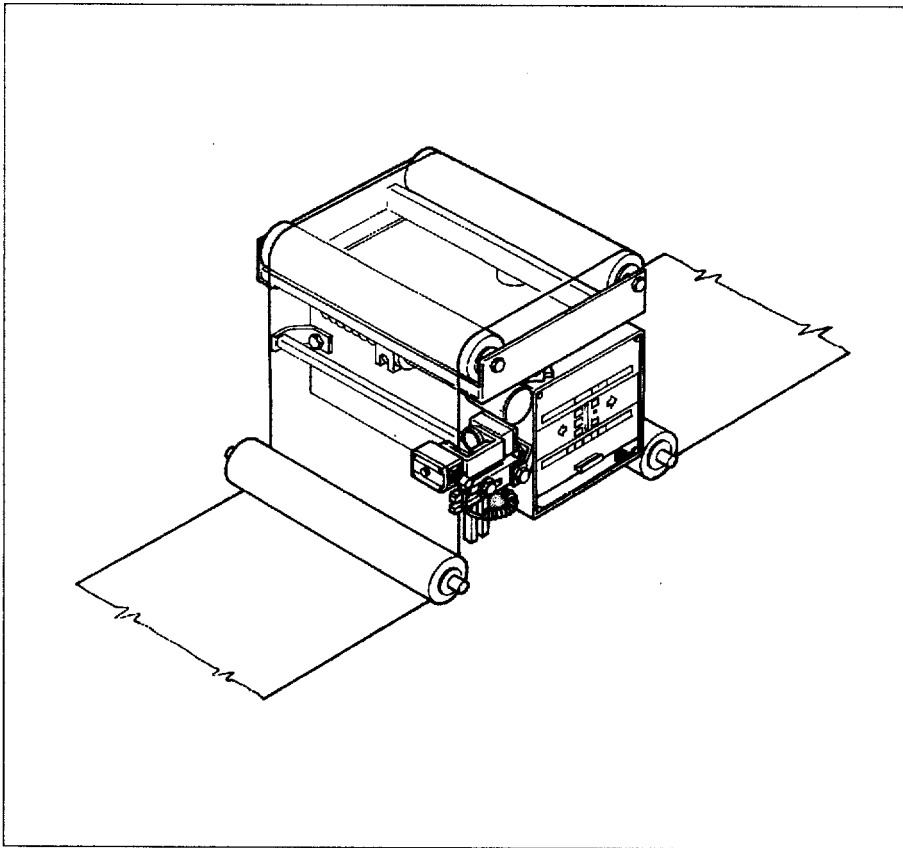


ピボティングフレーム DR 226. / DR 246.

j

1. 機能	2
1.1 ピボティングフレーム	2
1.2 センターストップセンサー	2
1.3 DCアクチュエータ	2
2. 組付	3
2.1 組付の注意	3
2.2 ピボティングフレーム	4
2.3 ピボティングフレームDR 246.の操作側の変更	4
3. 据え付け	5
4. 保守	5
4.1 ピボティングフレーム	5
4.2 DCアクチュエータ AG ..	5
5. 寸法	6
6. 技術データ	6



記号の説明

→ 手順を示しています。

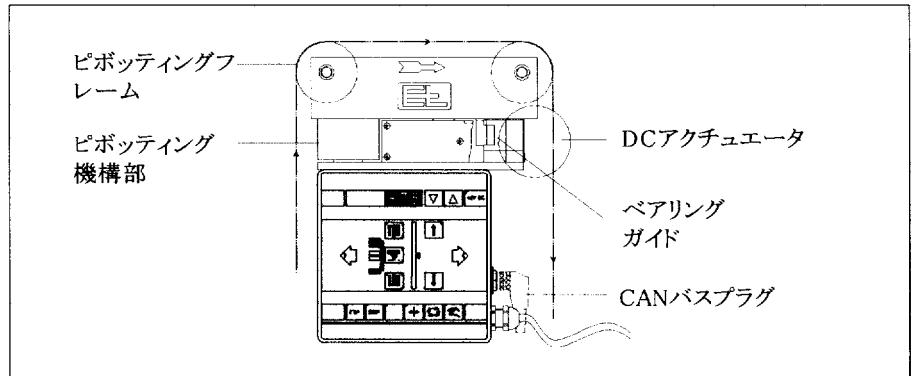
|| 重要な情報や指示を示しています。

! ウェブガイドの操作を安全に行う為に特別な注意を払う箇所。

1. 機能

ウェブガイドは走行中のウェブの位置決めをし、蛇行を修正します。ピボットフレームDR..のウェブガイド装置は下記の構成から成ります:

- ピボットフレーム
- センターストップセンサー
- DCアクチュエータ AG..



例: ピボット DR 22

1.1 ピボットフレーム

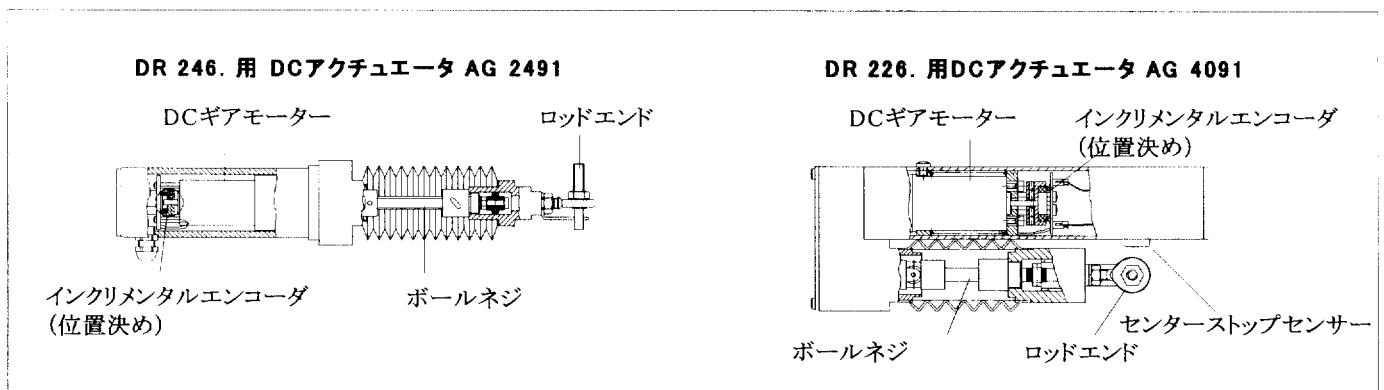
ピボットフレームは(上図参照)ベアリングガイドでサポートされピボット機構部を支点に移動フレームが円弧運動します。

1.2 センターストップセンサー

センターストップセンサーは基準位置をデジタルコントローラーに送ります。

1.3 DCアクチュエータ

デジタルコントローラーからの信号をDCアクチュエータはリニアに動くように変換します。



DCアクチュエータはエンコーダ付きDCギアモーターと終端にメカニカルストッパーの付いたボールネジで構成されています。ポジショニングの移動することでピボッティングフレームは動きます。

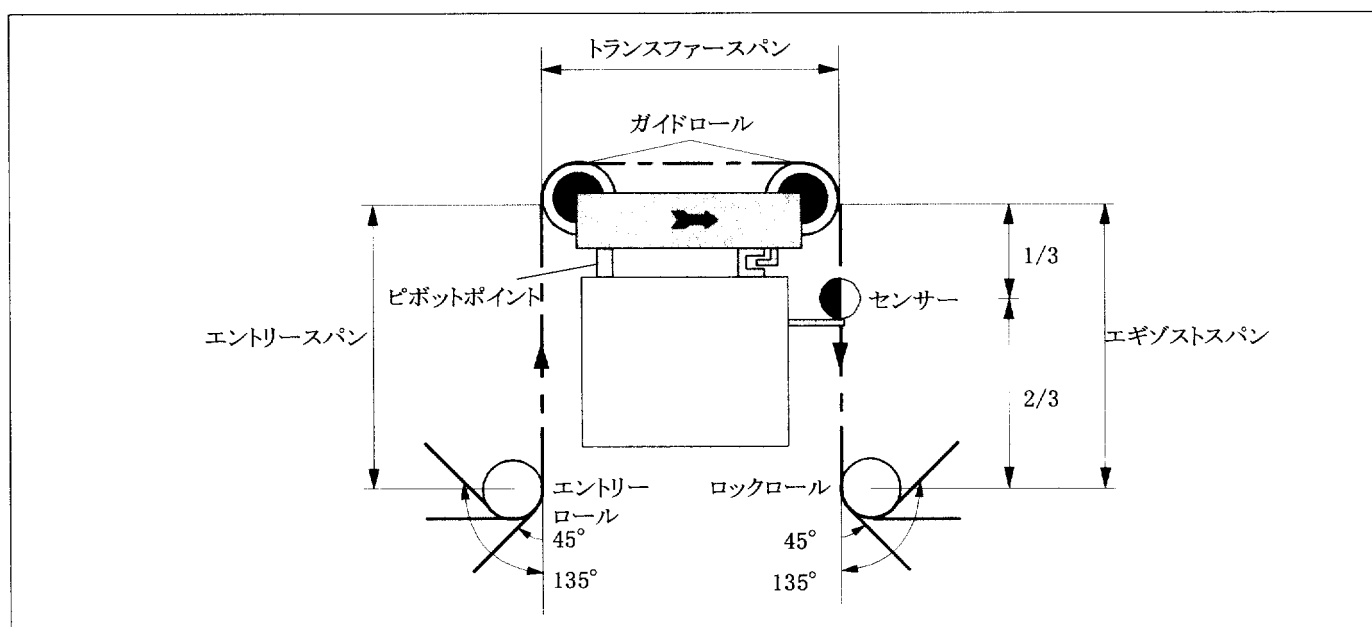
通常運転ではエンコーダとモーターがストロークエンドに達する前に電流リミットにより停止します。DCアクチュエータは一回転当たり16パルスの分解能のエンコーダが組み込まれています。

モーター電流はデジタルコントローラにより設定されています。この設定を間違えると、アクチュエータがメカニカルストッパーに達した時以外に自動的に電流リミットが働いてモーターが停止します。

2. 組付

！ 据え付けで持ち運びをする時は安全規定を必ず守って下さい。

2.1 組付の注意



エントリー/エキゾストスパン:

最適なガイドをするにはエントリー/エキゾストスパンはウェブ幅の0.7~1倍の距離にして下さい。

もしトランスファースパンが短ければ基材を傷めないように エントリー/エキゾストスパンを出来るだけ長くして下さい。

トランスファースパン

トランスファースパンは設計段階で決定され、変更は出来ません。その距離はウェブ幅の0.7~1倍の距離にして下さい。

もしエントリー/エキゾストスパンが短ければ基材を傷めないようにトランスファースパンを出来るだけ長くして下さい。

センサー位置

最適なガイドをするには、センサーはエキゾストスパンの上から三分の一以内の位置に設置して下さい

エントリーロール

このロールの抱き角は45度から135度の間です。最適角度は90度です。

ロックロール

このロールの抱き角は45度から135度の間です。最適角度は90度です。ウェブの修正を良くするには、ロックロールの表面はグリップの良いものにして下さい。

2.2 ピボットフレーム

ピボットフレームを組付するには寸法図を参照して下さい。

使用しないゴムストッパーを取り外します。ウェブの進行方向を確認して下さい。ピボットフレームの側面に進行方向の矢印があります(ウェブの進行方向はピボットフレームから遠ざかる方向です)。

- ピボットフレームの組付はウェブが入り側ロールと出側ロールに出来るだけ90度に近い抱き角にして下さい。これはウェブの修正能力を最適にします。
- コントロールの水平度を確認し、入り側ロールと出側ロールの平行度を調整して下さい。

コントローラのロールはピボットフレームの取付け位置で他のガイドロールと平行になります。

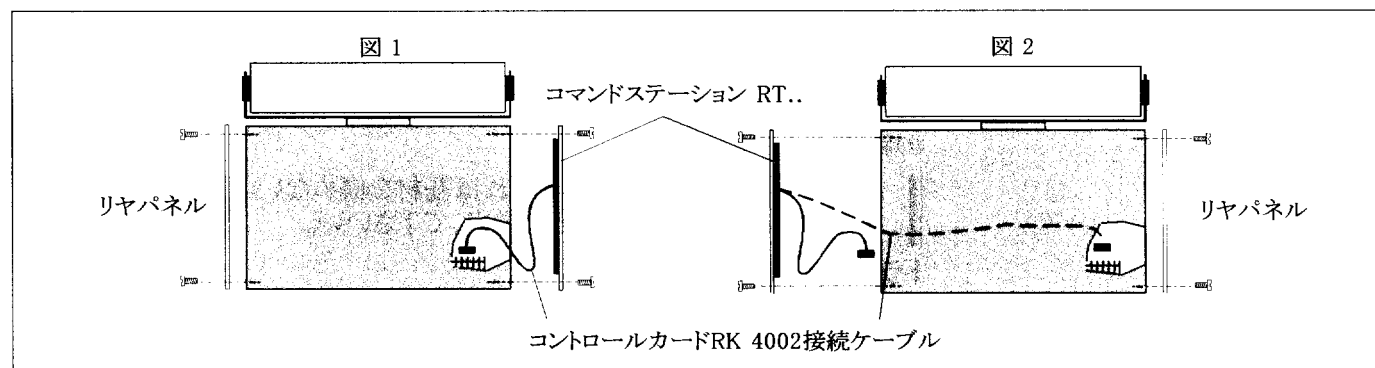
- ピボットフレームの正確な位置を確認して下さい。ピボットフレームのロールがセンターの位置にいる時には、エントリーロールとロックロールと平行に成っていなければいけません。

2.3 ピボットフレーム DR 246.の操作側の変更

! この作業は訓練を受けた者のみが行えます!

- 電源を切って下さい。
- リヤパネルとコマンドステーションRT...のボルトを外して下さい。

図: 操作側の変更



- コマンドステーションとコントロール基板RK 4002の間のケーブルを外して下さい。
- コマンドステーションを反対側にケーブルとボルトを取付けて下さい。
- リヤパネルを取付けて下さい。
- コマンドステーションのウェブ進行方向の表示を変更して下さい。
(コマンドステーションDO ..の取扱説明書参照)

3. 据え付け

! 各地域の安全と事故予防基準を守って下さい。

- 結線図に従って配線を行って下さい。

4. 保守

4.1 ピボッティングフレーム

ピボッティングフレームのロールはメンテナンスフリーです。

4.2 DCアクチュエータ AG ..

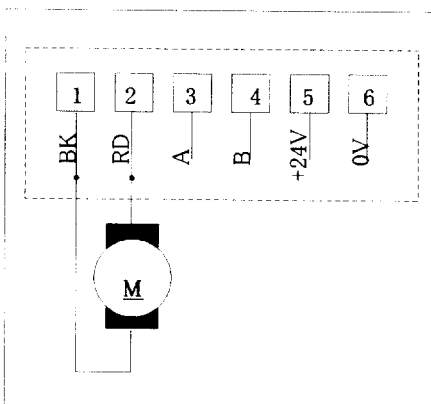
DCアクチュエータのボールネジ部は5000時間毎に潤滑油を差して下さい。

推奨潤滑油: 潤滑油は-35°Cから+135°Cの範囲のものを使用して下さい。
(DIN 51 502)

もしDCアクチュエータを交換するなら下記のことにご注意して下さい:

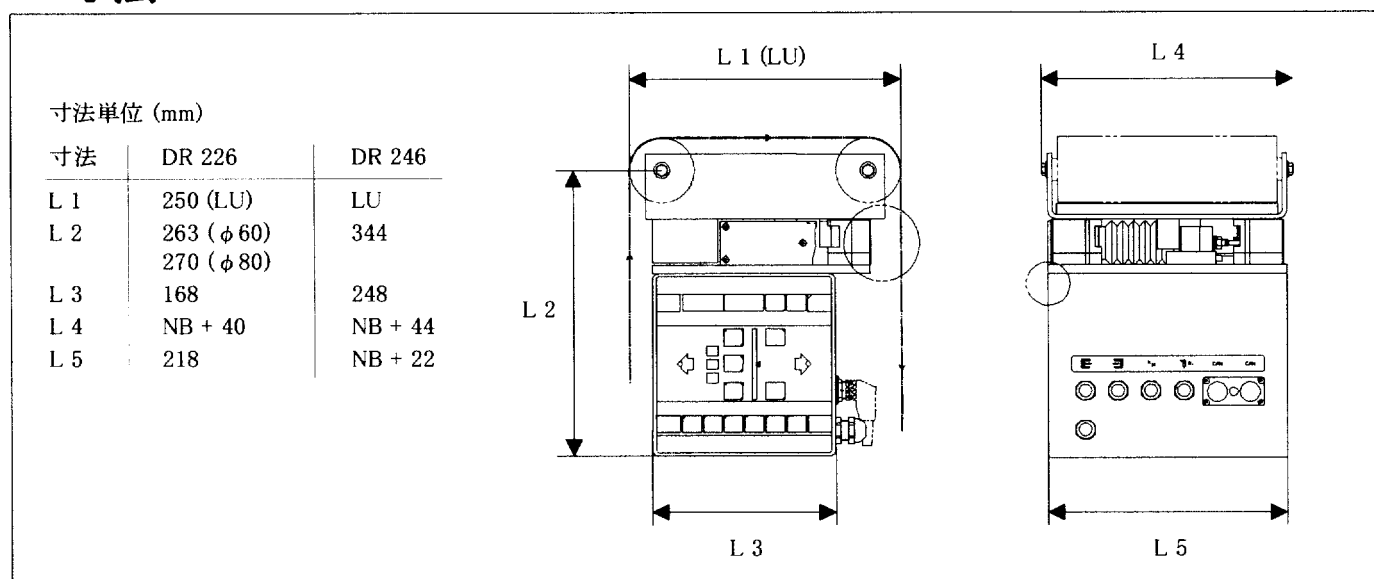
- ピボッティングフレームDR..の電源を切って下さい。
- DCアクチュエータAG..のケーブルを外して下さい。
- ピボッティングフレームからDCアクチュエータを外して下さい。
- DCアクチュエータを取り外せたら新しいものを取付けて下さい。
- センター位置を再設定して下さい。(セットアップエディタの取扱説明書を参照)

|| DCアクチュエータとインクリメンタルエンコーダの結線を間違えないで下さい。



DCアクチュエータの接続

5. 寸法



6. 技術データ

ピポッティングフレーム	DR 226.	DR 246.
最大修正範囲	±13 mm (LU 250)	±13 mm
出口修正速度	1 ~ 52 mm/s (LU 250)	1 ~ 27 mm/s
最大ウェブテンション	300 N	700 N
標準幅 (NB)	200 / 250 / 300 mm	400 ~ 1100 mm (100 mm 単位)
トランスファースパン(LU)	250 mm	400 / 500 / 600 mm
ロール径	φ 60, φ 80	φ 80
寸法	寸法図参照	寸法図参照
DCアクチュエータ	AG 4091	AG 2491
標準電圧	24 V DC	24 V DC
標準電流	0.7 A DC	0.89 A DC
作動ストローク	±6 mm	±12 mm
修正精度	<±0.1 mm	<±0.1 mm
修正速度	24 mm/s	25 mm/s
推力	50 N	240 N
インクリメンタルエンコーダ解像度	1回転当たり16 パルス	1回転当たり16 パルス
周囲温度	0 °C ~ 50 °C	0 °C ~ 50 °C
操作モードS8と標準電流にて		
保護等級	IP 54	IP 54
予告なしに技術的変更が行われることがあります。		