

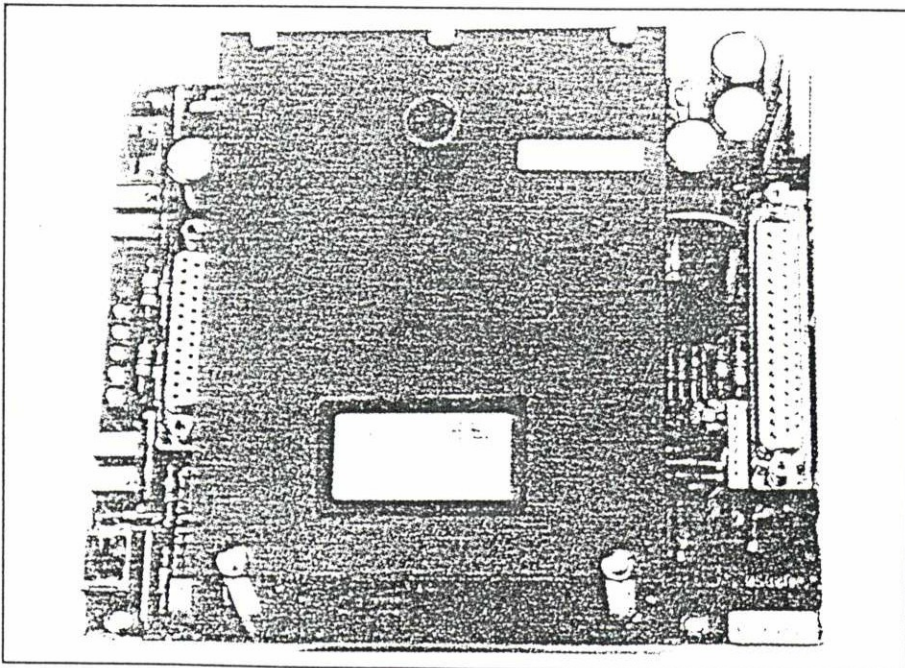


Co.
Order No.
Document No. 205416 e 7/93

操作説明書

コントロールボード RK1602/RK1612

機能	2
組み立て	5
立ち上げ	5
中央復帰操作点	6
中央復帰増幅スイッチ	6
コントロールループの感度	7
位置決め装置の追従速度	7
保守部品	7
仕様	7
結線図	8



機 能

作業

コントロールボードRK1612は、ウェブガイドの完全制御システムとして設計されています。

- ・ドライブギア用の複合信号としてセンサー及び制御信号を受信、送信します。
- ・モータ電流及びドライブギアの操作を監視します。ドライブギアが終点に達した時点で、コントロールボード（リセットスイッチなし）はモータ電流を遮断します。
- ・コントロールボードRK1602は、8Wモータ用に設計されています。一方RK1612は20Wモータ用です。

構成

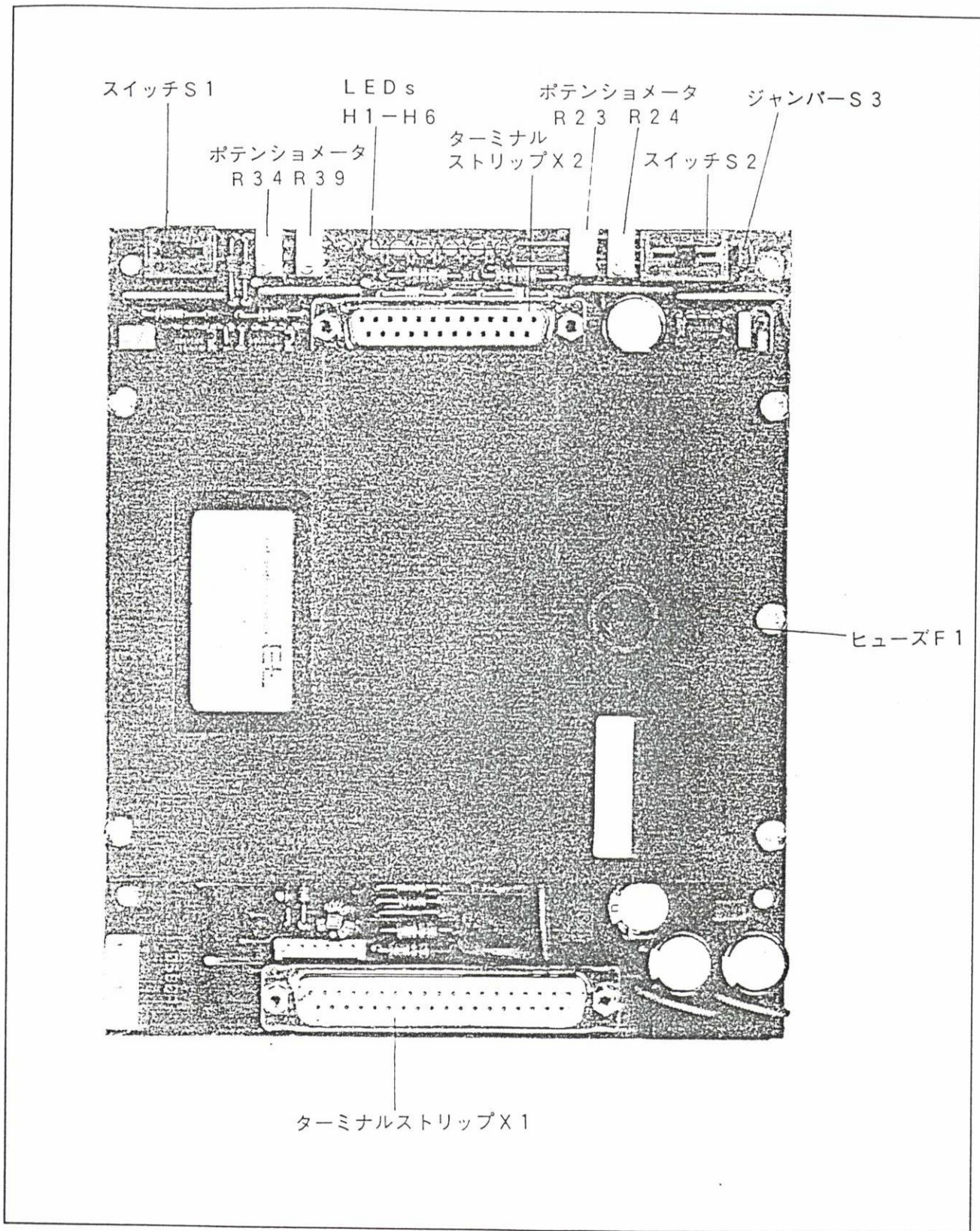
コントロールボードRK16.2は、次のものから構成されています。

- ・センサー信号用のコンパレータ及び加算増幅器
- ・中央復帰スイッチ用アンプ
- ・パワーアンプ及びモータ遮断用のロジカルユニット

コントロールボードは、25のピンプラグコネクタで指令パネルと連結しています。またそこから37のピンプラグコネクタによって、電源やモータセンサー、中央復帰スイッチ、遠隔制御装置と連結しています。

L E D

- H1（黄）： ドライブギアが右端位置にきたことを示します。
- H2（黄）： ドライブギアが左端位置にきたことを示します。
- H3（緑）： 12Vの操作電圧がターミナル6と7での電気系及びセンサーに使われています。
- H4（緑）： 24Vの操作電圧がパワーアンプに使用されています。
- H5（緑）： ドライブギアモータが右に回転します。
- H6（赤）： ドライブギアモータが左に回転します。



コントロールボード RK16.2

ヒューズ F1

ヒューズ F1 (1AM) は短絡に対して、パワーアンプの操作電圧 + 24V を保護します。

ジャンパー S 3

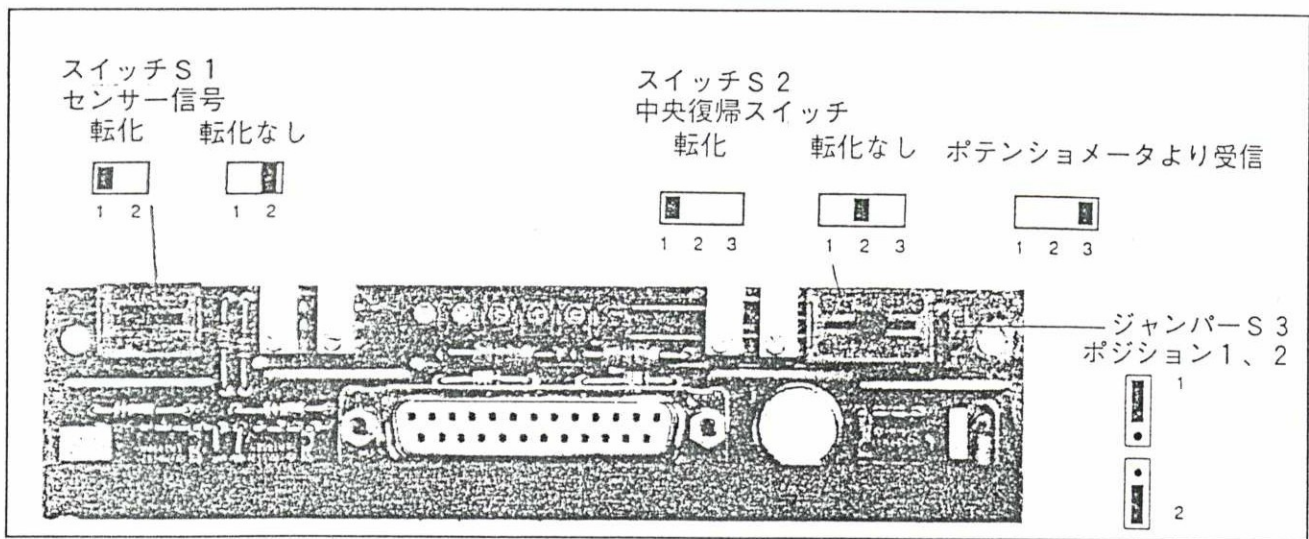
ジャンパー S 3 の設定 (下図参照) により、中央復帰スイッチの種類が決まります。

中央復帰スイッチとしての誘導近接スイッチは、標準仕様として付属されています。ポジション 1 工場出荷時あらかじめこの位置にセットされています。

中央復帰スイッチがポテンシオメータの形で (特別仕様) 入ってくる場合、ジャンパーはポジション 2 にしてください。

電気系 (FN0603、F104) を組み入れた中央復帰スイッチを用いる場合には、ジャンパーの位置は関係ありません。

コントロールボード RK16.2



スイッチ

S 1 エッジセンサー信号又は両エッジセンサーの加算信号を転化させるとき、スイッチ S 1 (上図参照) を使用します。センサー信号または 2 つのセンサー信号の総和を転化させることにより、ドライブギアの方角を変化させることができます。

S 2 中央復帰スイッチ (近接スイッチまたはポテンシオメータ) の信号を転化するとき、スイッチ S 2 (上図参照) を使用します。

スイッチの位置 (転化/転化なし) は中央復帰スイッチの位置によって決まります。この位置は立ち上げ時にセットされます。

N.B.

電気系と共に中央復帰スイッチが使用されるとき、スイッチをポジション 3 にセットしてください。

通常コントロールボードRK16.2はユーザー側の位置に組み込まれています。

組み立て

コントロールボードを交換する時は、次の手順に従って行なってください。

1. カバーを開ける前に主電源を切ってください。
2. 新しいコントロールボードを取付ける前に、スイッチとジャンパーの位置を確認して下さい。もし必要なら、新しいコントロールボードでも同じ位置としてください。
3. ターミナルストリップX1とX2のロックねじをゆるめ、X2のねじをはずしてください。ねじをゆるめたままコントロールボードを取り外し、新しいコントロールボードと取り替えてください。

重要

コントロールボードRK16.2がユーザー向の装置と共に供給される時はE+L社により注意深く取付、調整されます。操作がうまくいかないとき又は一部部品が交換されたり、装置の改造があったときのみこの初期調整を直してください。

立ち上げ

電気系装置を調整する前に、調整ユニットを機械的に中央の位置にセットしてください。つまり、ローラーやリールスタンドを調整ユニットと平行にしてください。

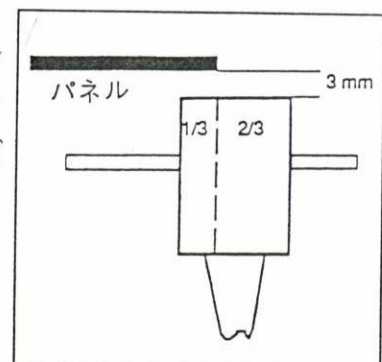
中央復帰スイッチを正確に調整してください。

・誘導近接スイッチ：

センターラインでは、近接スイッチの1/3の幅分コントロールパネルと近接スイッチが重なります（右図参照）。従ってコントロールパネルは近接スイッチより3mm離れていなければなりません。

・ポテンシオメーター：

ポテンシオメーターは中間値に設定してください。

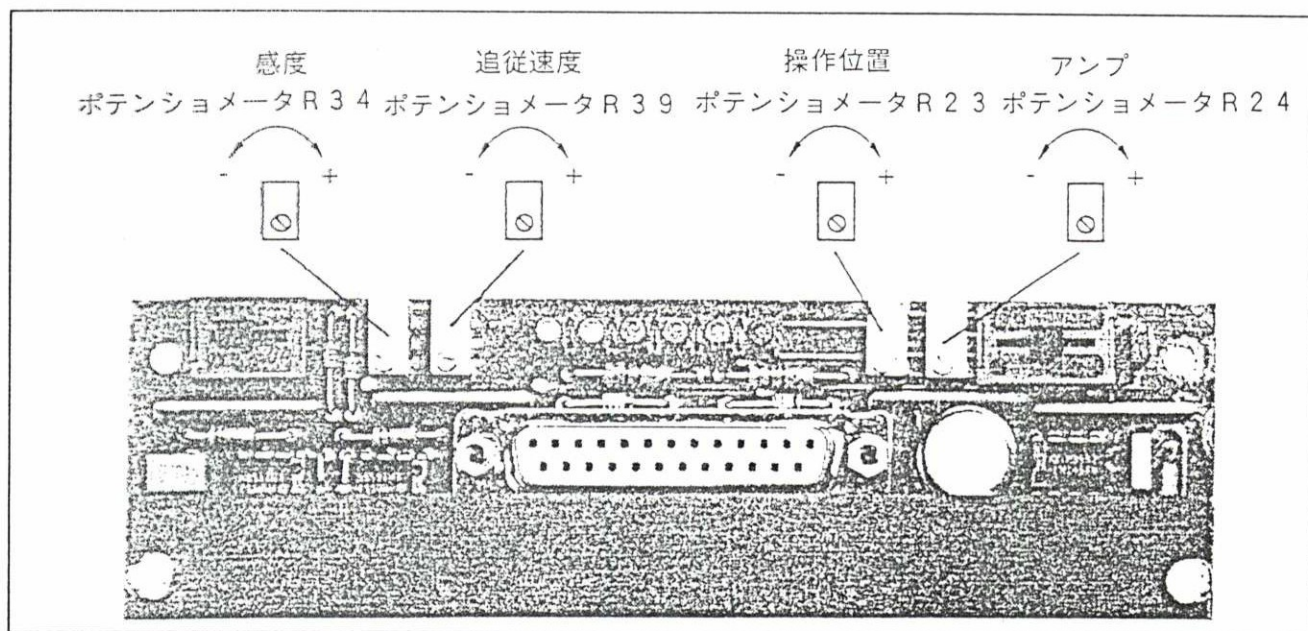


接近スイッチ

初期調整

中央復帰スイッチの操作のポイント

- ・ センターライン位置に戻すためのスイッチです。
- ・ ポテンショメータ R 2 4 を最小のレベルにセットしてください。（左に 2 0 回まわせば十分です。）
- ・ 操作位置を決めるためにポテンショメータ R 2 3 を使用します（下図参照）。そこは死点（正確な中心）にしてください。ポテンショメータ R 2 3 を左に 2 0 回、右に 1 0 回まわすことにより中央にきます。
- ・ 主電源を入れます。
- ・ 調整ユニットが中央からずれていると、スイッチ S 2 が作動し、信号が転化されます。そして調整ユニットは、機械的かつ電氣的に中央にセットされます。



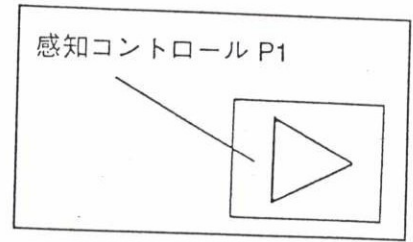
中央復帰スイッチ増幅

- ・ ポテンショメータ R 2 4 を調整ユニットが振動するまで右に回してください（上図参照）。そして調整ユニットが中央に到達するまで（ただし行き過ぎないように）ゆっくり左に回して下さい。
- ・ もし調整ユニットが最小の増幅で振動するなら、操作パネルと近接スイッチの距離を大きくしてください。

コントロールループの感度

この調整は、ウェブが作動している時のみ有効です。

- ・外部感知コントロール例えばRE 2 1 6 0またはSG 4 3のP 1を使用するときは、コントロールを最大になるよう目盛りをセットしてください。
- ・ピボット枠が振動するまで、ポテンショメータR 3 4を右へ回して下さい（右図参照）。次に振動が止るところまで左に回して下さい。ポテンショメータは、感知のレベルが最も高いところにセットされます。



コントロールパネル（細部）

位置決め装置の追従速度

タコジェネレータ付ドライブギアを使用する場合、最大追従速度はおよそ 1/20 に減少します。

- R 3 9 左端停止 最小追従速度
 R 3 9 右端停止 最大追従速度 (工場出荷時設定)

精密線ヒューズ 1 AM (10コ入) 004117

保守部品

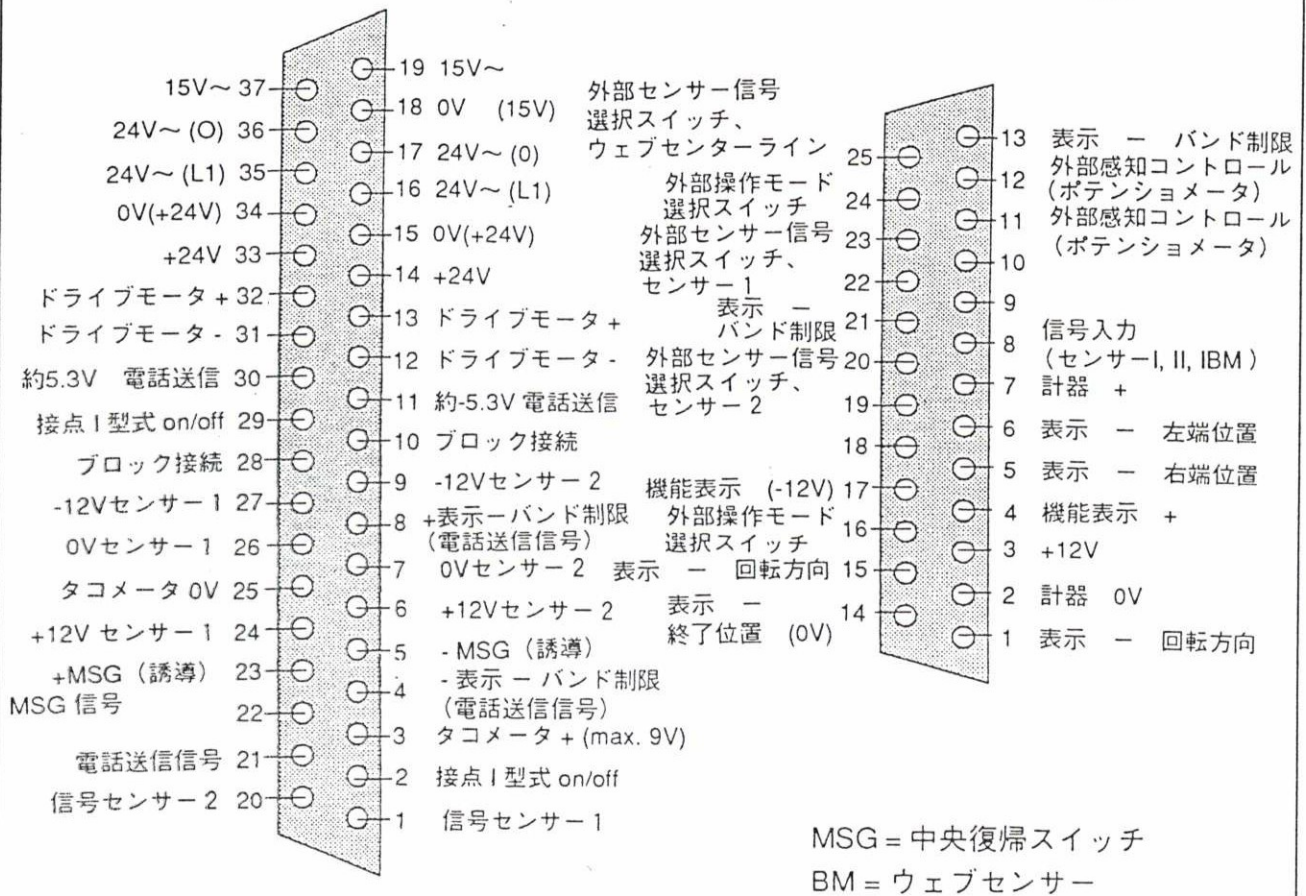
仕様

周囲温度	0℃～60℃
寸法	高さ 158mm
	深さ 135mm
	幅 50mm
パワー入力	50 VA
電源	22V～A, 2x15V～0,4A
エッジセンサーFE10使用時	2x15V～0,8A

結 線 図

37ピンプラグコネクタ-X1
(ユニットへの接続)

25ピンプラグコネクタ-X2
(制御盤への接続)



本仕様は、通知なしに技術的変更をすることがあります。