목차

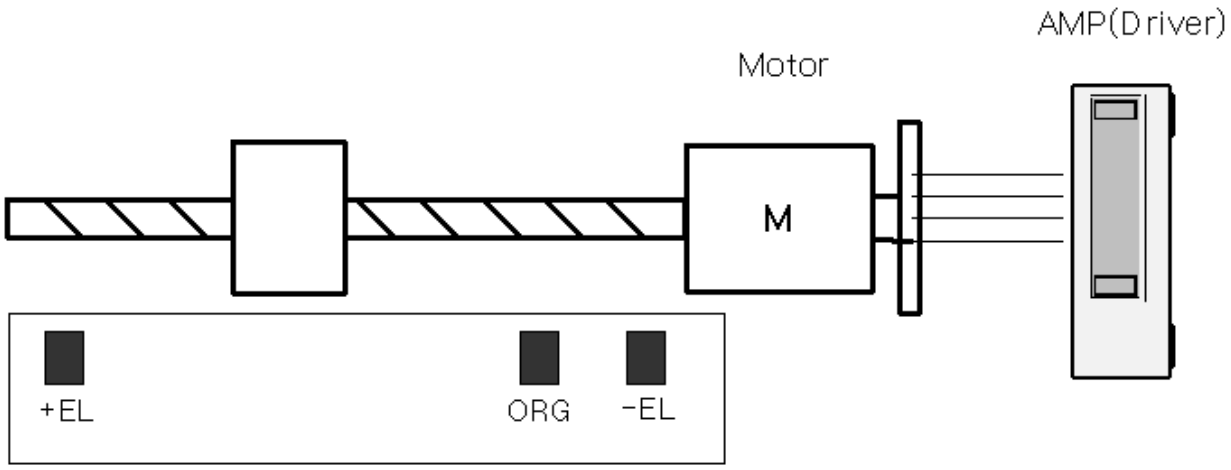
Intro 1
-EL & +EL 입력 신호 1
ORG 입력 신호 2

기계적 위치 입력 신호

× 기계적 위치 입력 신호에 대한 안내 페이지입니다.

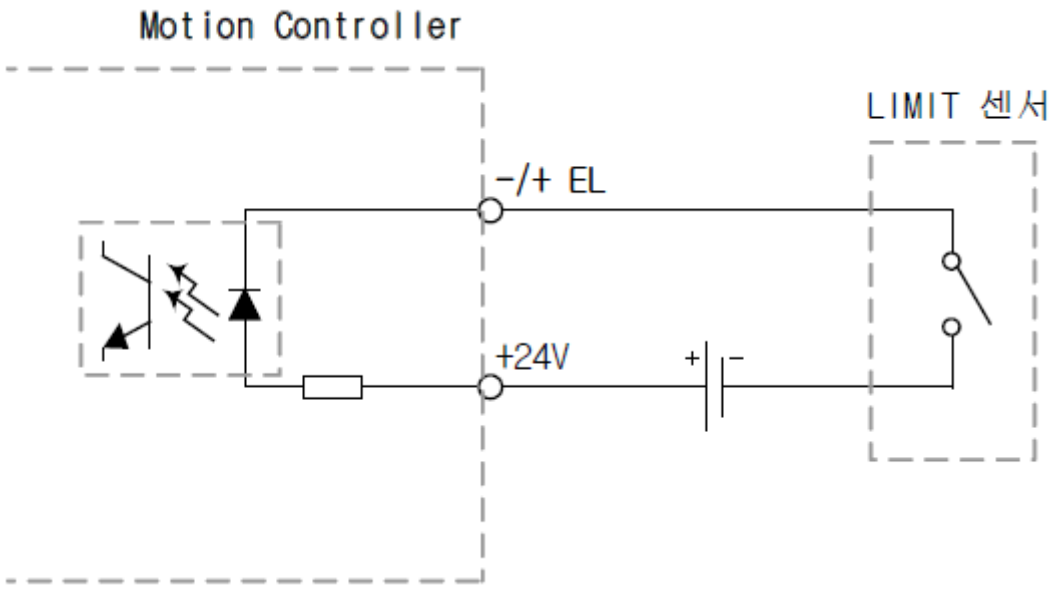
Intro

- 모션컨트롤러 시스템에서는 기본적으로 –EL(Negative end limit), +EL(Positive end limit), ORG(Origin, HOME) 3가지의 기계적 위치 입력 신호를 사용합니다.
- -EL과 +EL은 스트로크의 한계를 의미하며, ORG는 원점을 의미합니다.
- 이들 신호는 광센서, 마그네틱 센서 등의 스위치류 센서를 이용하여 입력 받으며, 일반적으로 다음과 같이 배치합니다.



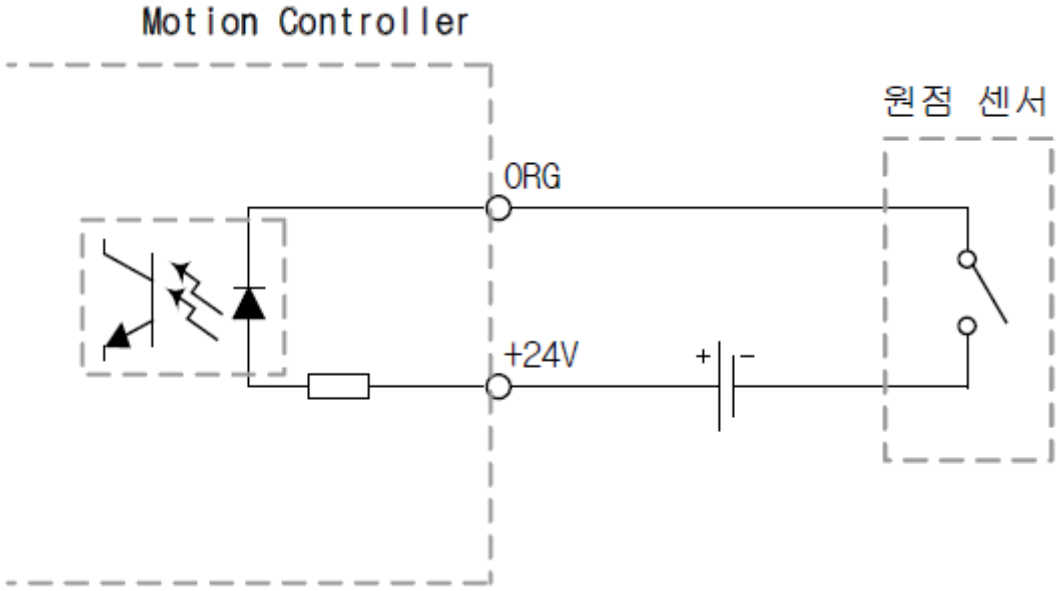
-EL & +EL 입력 신호

- ㈜커미조아 모션컨트롤러는 모션의 이동 한계를 자동으로 감지할 수 있도록 각 축마다 +EL과 –EL의 두 가지 End Limit 신호 입력을 제공합니다.
- +EL 신호는 + 방향으로의 End limit을 의미하며, -EL 신호는 – 방향으로의 End limit을 의미합니다.
- +EL과 –EL신호는 모션의 이동 한계를 구조적으로 제한하고자 할 때 사용하며, 신호 입력이 ON이 되면 모션컨트롤러는 자동적으로 모션을 중지합니다.
- +EL신호와 –EL신호는 원점복귀 시에 원점의 레퍼런스로도 사용할 수 있습니다. 원점복귀에 대한 자세한 사항은 모션 라이브러리 소프트웨어 매뉴얼을 참조하시기 바랍니다.
- +EL과 –EL 신호의 입력 회로 및 신호 연결은 다음과 같습니다.



ORG 입력 신호

- 원점 신호(HOME or ORG)는 기구적인 원점을 알리는 신호입니다.
- 정확한 위치 제어를 하기 위해서는 모션의 좌표 원점을 일관적으로 해줄 필요가 있습니다. 이를 위해서 일반적으로 원점센서 등을 이용하여 원점을 감지할 수 있도록 하고 작업 초기에 기구물을 원점으로 복귀 시켜 모션의 좌표를 원점 좌표로 맞추어 준 후에 본격적인 작업을 수행하는 방법을 사용합니다
- ㈜커미조아의 모션컨트롤러는 각 축마다 1개의 원점 신호 입력(HOME or ORG)을 제공하며, 원점으로 자동 복귀할 수 있도록 하는 자동 원점 복귀 기능을 제공합니다.
- 자동 원점 복귀 기능은 ORG신호 외에 EZ, EL 신호와 조합하여 13가지의 다양한 원점 복귀 모드를 제공하므로 시스템과 센서에 따라 적당한 모드를 선택하여 사용하면 정확한 원점 복귀 작업을 수행할 수 있습니다.
- 원점 신호의 입력 회로 및 신호 연결은 다음과 같습니다.



From:
http://comizoa.co.kr/info/ - **-**

Permanent link:
http://comizoa.co.kr/info/doku.php?id=platform:pulse:info:interface:position_signal&rev=1547188829

Last update: **2024/07/08 18:22**