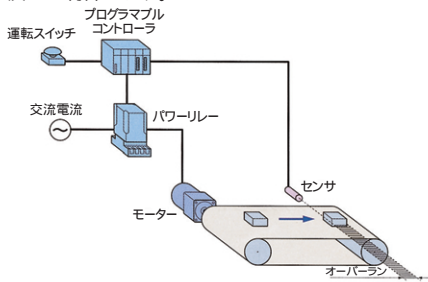


# 用途例・使用例

## インダクションモーター、レバシブルモーター 一定速運転の運転システム

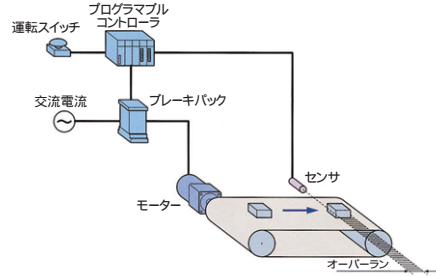
単独で運転する場合は、電磁開閉器等を介してモーターへ給電し、ON/OFFは手動で操作します。自動運転する場合は、パワーリレーを介してON/OFF操作をPLCで制御します。電磁ブレーキ付モーターを目標位置に停止させる場合は、センサで検出しその結果をPLCに戻して制御します。



掲載ページ ⑤-172 ~ ⑤-186

## ブレーキパック(インダクションモーター、レバシブルモーター) 一定速運転+位置決め運転システム

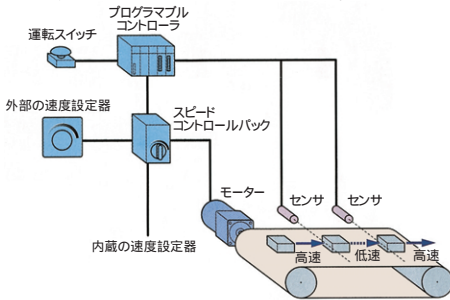
ブレーキパックでモーターの起動/停止を制御します。目標位置に停止させる場合は、センサで検出し、その結果をPLCに戻して制御します。但し目標位置にオーバーランが生ずる為、センサ位置を調整する必要があります。



掲載ページ ⑤-172 ~ ⑤-186、⑤-188

## ACスピードコントロールモーター、インバータ、ブラシレスDCモーター 可変速運転の運転システム

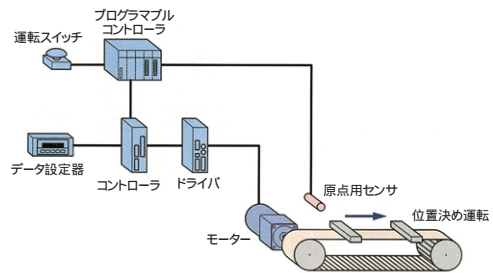
スピードコントローラーやインバータを介してモーターを起動/停止及び可変速運転をします。運転速度は内部速度設定器や外部に速度設定器を配線して設定します。自動切換えをする場合はセンサで検出し、その結果をPLCにて制御します。



掲載ページ ⑤-193 ~ ⑤-201、⑤-205 ~ ⑤-208

## ステッピングモーター、ACサーボモーター 高精度の位置決め運転の運転システム

位置と速度のデータをコントローラに設定し、そのデータをPLCで選択・実行することで自動運転します。停止位置の検出が不要ですが、原点用センサの設置は必要です。多点の位置決め運転に適しています。位置と速度のデータは細かく設定できるので調整が簡単です。

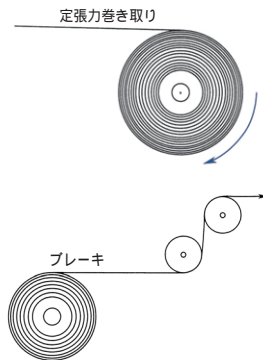


掲載ページ ③-46 ~ ③-57

## トルクモーター

巻き取り作業に適しています。ブレーキとして使用できます。

連続して一定速で出てくようなものを定張力で巻き取る場合巻き枠の径が2倍になればトルクは2倍で速度は半分になるという関係が必要です。



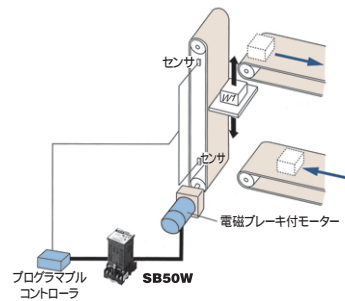
回転速度 トルク特性の制動領域で使用することにより、ブレーキとして利用できます。直流励磁により定張力制御もできます。

掲載ページ ⑤-190 ~ ⑤-191

## ブレーキパック

### 電子ブレーキ・電磁ブレーキ連動 (SB50W)

電磁ブレーキ付モーターと組み合わせて使用することにより、電子ブレーキを電磁ブレーキと連動させ、瞬時停止後自動的に負荷を保持することができます。瞬時停止後に負荷保持が必要な用途に最適です。



掲載ページ ⑤-188