

EPOS3 70/10 EtherCAT®

位置制御ユニット

ゲッティング・スタート



Document ID: rel5873j

はじめにお読みください



マニュアルは 経験者および熟練者を対象としたものです。ご使用前に ...

- 本マニュアルをよくお読みください。
- 本マニュアルの指示に従い正しくご使用ください。

本マニュアルは、装置への設置および作動を、安全、確実かつ容易にできるよう、必要な情報を下記に留意し記載しております。

- 必要な関連技術情報のご提供
- より容易な方法のご提供
- 想定される危険な状況または本マニュアルの指示に従わなかった場合に起こりうる状況に関する注意
- より簡潔に必要な情報を記載
- 既知の情報は記載しない

また、なるべく繰り返しの説明を避けるため、同じような説明がある場合は最初に説明した部分へリンクや参照が記載してあります。



記載された参照先およびリンク先にて各情報をご確認下さい。

製品および装置へ組み込み前にご確認ください

EPOS3 70/10 EtherCAT は、EU 指令 2006/42/EU（機械指令）において、「半完成機械類」として定義されており（第 2 条、条項「g」）、その他機械類、半完成機械類および装置に組み込まれることを目的としています。



下記をご確認のうえ、作動させてください。

- 組み込まれる側の機械類が、EU 指令 2006/42/EU に適合している
- 組み込まれる側の機械類が、健康面および安全面で関連する全ての要求を満たしている
- 全てのインターフェイス類は、規定された要求を満たしている

目次

1	本マニュアルについて	5
2	イントロダクション	9
	2.1 マニュアルの使用方法	9
	2.2 安全のための注意事項	10
3	インストールと設定	11
	3.1 重要 : EPOS 導入前の要求条件	11
	3.2 手順 1: ソフトウェアのインストール	11
	3.2.1 必要システム構成	11
	3.2.2 インストール	12
	3.3 手順 2: 最小限の配線	12
	3.3.1 maxon EC motor (ブラシレスモータ)	13
	3.3.2 maxon DC motor	14
	3.4 手順 3: システム設定	15
	3.4.1 初期設定	15
	3.4.2 EC モータの設定	19
	3.4.3 DC モータの設定	22
	3.4.4 設定終了手順	24
	3.5 手順 4: 制御ゲイン調整	25
	3.5.1 チューニング・ツールのスタート	25
	3.5.2 電流ゲイン (Current), 速度ゲイン (Velocity), 位置ゲイン (Position) のオート・チューニング	25

1 本マニュアルについて

1.1 目的

本マニュアルは、製品の設置および試運転を安全かつ適切に行う為に、製品をより理解して頂くことが目的です。

下記実現の為に、本マニュアルをよく読んで頂き適切にご使用ください。

- 危険な状況の回避
- 設置および試運転までの時間短縮
- 製品の信頼性及び寿命時間の向上

本マニュアルに記載されている用途以外には使用しないでください。それにより生じた損失・損害に対して、当社および製造元 maxon motor 社は一切の責任を負いません。

1.2 経験者・熟練者による準備

製品の設置や準備は経験者・熟練者が行って下さい。

1.3 記号

本マニュアル内に使用されている記号の説明です。

記号	説明
«Abcd»	各種名称（マニュアル名、製品名、モード名など）
□Abcd□	ソフトウェア操作系（フォルダ名、メニュー、ドロップダウン・メニュー、ボタン、チェックボックスなど）、またはハードウェアのスイッチなど
→	”注意”、”参照”など

表 1-1 記号説明

1.4 各種マーク

本マニュアルでは下記マークが使用されています。

種類	マーク	意味	
安全警告	 (標準)	危険	差し迫った危険な状況。無視すると死傷事故や重大事故につながります。
		警告	発生のおそれのある危険な状況。無視すると死傷事故や重大事故につながる可能性があります。
		注意	危険になりかねない状況、または安全でない使用法。無視すると事故につながる可能性があります。
禁止行為	 (標準)	危険な行為を意味します。絶対に行なわないでください。	
必須行為	 (標準)	必須の行為を意味します。必ず行なってください。	
情報		要件 / 注意 / 備考	操作を続行するために必要な操作についての指示、または、ある特定のテーマについての注意事項。
		推奨	効率的に作業を進めるためのアドバイスやヒント。
		破損	機器破損の可能性がある場合の表示。

表 1-2 各種マーク

1.5 商標およびブランド名

下記ブランド名は表内各社の登録商標です。
本マニュアル内で省略された場合でも、商標は著作権および知的財産権により保護されることをご理解下さい。

ブランド名	商標所有者
Adobe® Reader®	© Adobe Systems Incorporated, USA-San Jose, CA
EtherCAT®	© EtherCAT Technology Group, DE-Nuremberg
Internet Explorer®	© Microsoft Corporation, USA-Redmond, WA
Pentium®	© Intel Corporation, USA-Santa Clara, CA
Windows Vista® Windows®	© Microsoft Corporation, USA-Redmond, WA

表 1-3 ブランド名および商標所有者

1.6 Copyright

© 2016 maxon motor. All rights reserved.

本マニュアルの全ては、著作権により保護されています。maxon motor 社の許可なく著作権法の制限を超えたいかなる使用（再版、翻訳、複製、電子データ化などを含む）は厳重に禁止されています。

maxon motor ag
Brünigstrasse 220
P.O.Box 263
CH-6072 Sachseln
Switzerland

Phone +41 (41) 666 15 00
Fax +41 (41) 666 16 50

www.maxonmotor.com

2 イン트로ダクション

本マニュアル「ゲッティング・スタート」は、EPOS3 70/10 EtherCAT 位置制御ユニット 使用開始にあたり最初に行う手順を説明しています。動作開始までの標準的な手順を解説します。この手順により、EPOS3 70/10 EtherCAT の基本的な準備と設定が容易となります。

マクソンの EPOS3 70/10 EtherCAT は、フル・デジタルの小型モーション・ドライバです。フレキシブルで高効率な出力段により、エンコーダ付き DC モータとエンコーダ/ホールセンサ付きブラシレス (EC) モータのどちらも駆動可能です。

空間ベクトル制御による正弦波電流整流が、最小のトルク・リップルと低騒音でブラシレス EC モータを駆動します。位置決め、回転数、電流の各制御が可能で、高度な位置決め用途に適応します。

EPOS3 70/10 EtherCAT は、EtherCAT ネットワークのスレーブ・ノードとしての制御を主としてデザインされています。また USB でも使用することができます。

EPOS3 70/10 EtherCAT 位置制御ユニット の最新版のマニュアルとソフトウェアはインターネットからダウンロード可能です (ただし英語版)。→www.maxonmotor.com

2.1 マニュアルの使用方法

各種マニュアル、設定用ソフトウェア、サンプルソフトなどの一覧です。

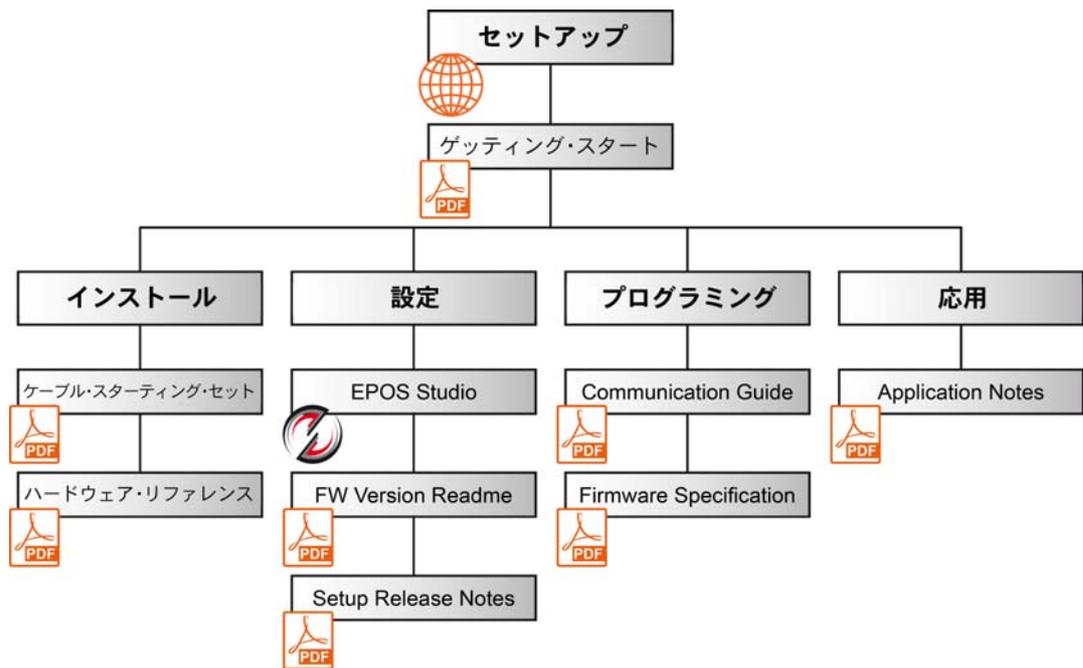


図 2-1 マニュアル、ソフトウェア一覧

2.2 安全のための注意事項

はじめに ...

- “はじめにお読みください” ページ A-2, をよくお読みください。
- 機器の設置や準備は、経験者・熟練者が行って下さい。(→ “1.2 経験者・熟練者による準備” ページ 1-5),
- 本マニュアル内のマークの説明は “1.4 各種マーク” ページ 1-6, をご参照下さい。
- 健康、安全、環境保護等、関係法令は順守してください。
- 本マニュアル内の各種マークおよび注意事項に従って正しくご使用ください。



危険

高電圧および感電の危険性

通電中の配線に触ると感電死や重大なけがををする恐れがあります。

- 電源ケーブルの端が確認されていない場合は、通電中と見なして注意して下さい。
- ケーブルが通電されていないか確認してください。
- 作業中は電源が入らない事を確認してください。
- 電源スイッチをロックし「作業中」の札をかけるなどの作業手順に従ってください。
- 機器可動部など、予期せぬ作動を避けるため、安全ロックをして作業をしてください。



要求事項

- EPOS の設置および接続は、各地域の法規制にしたがってください。
- 電子機器は基本的に安全な装置ではありません。したがって機械・機器は独立したモニタと安全装置を取り付けて使用する必要があります。機器が故障したり暴走した場合には安全な運転モードになるようにして下さい。
- 修理はメーカーまたはメーカー指定者にお任せ下さい。ユーザが機器を分解したり修理するのは非常に危険です。



推奨

- 試運転時にはモータ軸はフリーに、つまり負荷物を取り外した状態で行ってください。



電源の接続

- 電源電圧が 11 ~ 70 VDC の範囲内にあることを確認して下さい。
- 75 VDC を超える電圧を供給した場合、EPOS は破損します。
- 極性が逆な場合、EPOS は破損します。



Electrostatic Sensitive Device (ESD)

- 静電破壊しやすいデバイスを使用するため、取扱いには注意して下さい。

3 インストールと設定

3.1 重要 : EPOS 導入前の要求条件

EPOS3 70/10 EtherCAT は、EU 指令 2006/42/EU（機械指令）において、「半完成機械類」として定義されており（第 2 条、条項「g」）、その他機械類、半完成機械類および装置に組み込まれることを目的としています。



警告

けがの危険性

EU 指令 2006/42/EU（機械指令）に適合していない装置に組み込み動作させた場合は、重大なけがをする可能性があります。

- 組み込まれる側の機械類が、EU 指令に適合している事を確認してから動作させて下さい。
- 組み込まれる側の機械類が、健康面および安全面で関連する全ての要求を満たしている事を確認してから動作させて下さい。
- 全てのインターフェイス類が、規定された要求を満たしている事を確認してから動作させて下さい。

3.2 手順 1: ソフトウェアのインストール

EPOS DVD-ROM から全てのソフトウェアを PC にインストールします。この DVD-ROM には全ての必要な情報、及び EPOS2 の設定と運転に必要なツールが含まれています。（マニュアル、ファームウェア、ツール、Windows DLLs、Application Notes、サンプルプログラム、USB ドライバー、...）。



最新版のソフトウェアはホームページよりダウンロード可能です。（for URLs → “2 イントロダクション” ページ 2-9）。

3.2.1 必要システム構成

構成	必要システム
オペレーションシステム	Windows 10, 8, 7, XP SP3, Vista
プロセッサ	Core2Duo 1.5 GHz
ドライブ	ハードディスクに 1.5 GB 以上の空きスペース DVD ドライブ
メモリ	1 GB RAM
モニタ	ディスプレイ解像度 1024 x 768 ピクセル / high color (16-Bit)
Web ブラウザ	Internet Explorer IE 7.0

表 3-4 必要システム構成

3.2.2 インストール

- 1) «EPOS Positioning Controller» DVD-ROM を PC の DVD-ROM ドライブに挿入します。DVD-ROM を挿入するとインストール・プログラムは自動的に始まります。自動的に始まらない場合は、「EPOS Positioning Controller.msi」をダブルクリックしてください。
- 2) インストール・プログラムの指示に注意深く従ってください。インストール中に作業フォルダの指定ができます。(推奨：C:\Program Files\maxon motor ag)
- 3) スタート・メニューのショートカットと項目を確認
 - 必要なファイルがハードディスクにコピーされました。スタート・メニューのショートカットも確認してください。
 - デスクトップに新しいショートカット「EPOS Studio」が作成されます。
- 4) EPOS ソフトウェアの変更と削除は、インストールプログラム「EPOS Positioning Controller.msi」を使用してください。

3.3 手順 2: 最小限の配線

使用するモータタイプにより EPOS2 との最小限の配線が異なりますのでご注意ください：

- 1) 使用するモータ・タイプをご確認下さい。
- 2) モータ・タイプにより、下記リンク先をご参照ください。
- 3) リンク先：
 - ➔「maxon EC motor (ブラシレスモータ)」3-13 ページ。
 - ➔「maxon DC motor」3-14 ページ



電源に関して

- 電源電圧範囲は 11...70 VDC です。
- 75 VDC を超える電圧や極性が逆な場合、EPOS は破損します。
- 電源に必要な出力電流は負荷によります (連続 max. 10 A、加速時/短期間 max. 25 A)。



注意

- 各モータタイプにより、専用ケーブルをご用意しております。(「表 3-* 最小限の配線」参照)
- ケーブルの詳細は別マニュアル「ケーブル・スターティング・キット」をご参照ください。



注意

初めて EPOS3 を USB ポートで接続する場合、ドライバのインストールが必要です。

USB 端子をコンピューターに接続すると、「新しいハードウェアが検出されました」と表示され、インストールが開始されます。詳細は別マニュアル「EPOS2 USB ドライバ・インストール」をご参照ください。

3.3.1 maxon EC motor (ブラシレスモータ)

- 1) «EPOS3 70/10 EtherCAT 位置制御ユニット» (注文番号: 411146) を準備してください。
- 2) 下表および下図をご参考に配線作業を行って下さい。(→ 表 3-5 と 図 3-2).

ケーブル		接続先	
説明	注文番号	EPOS 側	相手側
電源ケーブル	275829	J1	電源 +11...+70 VDC
モータ・ケーブル	275851	J2	端子台→モータ
ホールセンサ・ケーブル	275878	J3	端子台→モータ
エンコーダ・ケーブル	275934	J4	エンコーダ
USB type A-mini-B ケーブル	370513	J9	PC の USB ポート

表 3-5 最小限の配線 : maxon EC motor

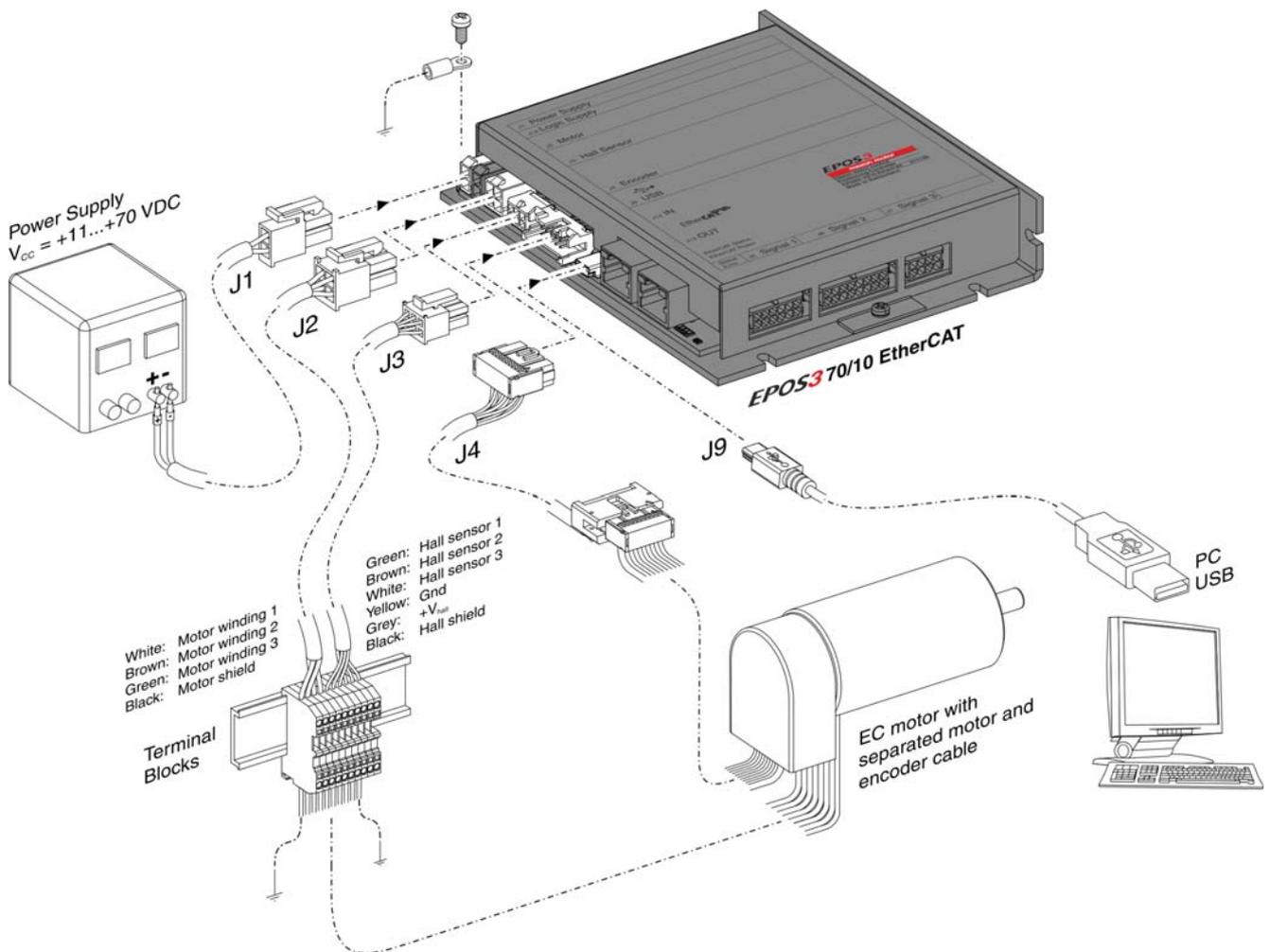


図 3-2 最小限の配線 : maxon EC motor

3.3.2 maxon DC motor

- 1) «EPOS3 70/10 EtherCAT 位置制御ユニット» (注文番号: 411146) を準備してください。
- 2) 下表および下図をご参考に配線作業を行って下さい。(→ 表 3-6 と 図 3-3).

ケーブル		接続先	
説明	注文番号	EPOS 側	相手側
電源ケーブル	275829	J1	電源 +11...+70 VDC
モータ・ケーブル	275851	J2	端子台→モータ
エンコーダ・ケーブル	275934	J4	エンコーダ
USB type A-mini-B ケーブル	370513	J9	PC の USB ポート

表 3-6 最小限の配線 : maxon DC motor

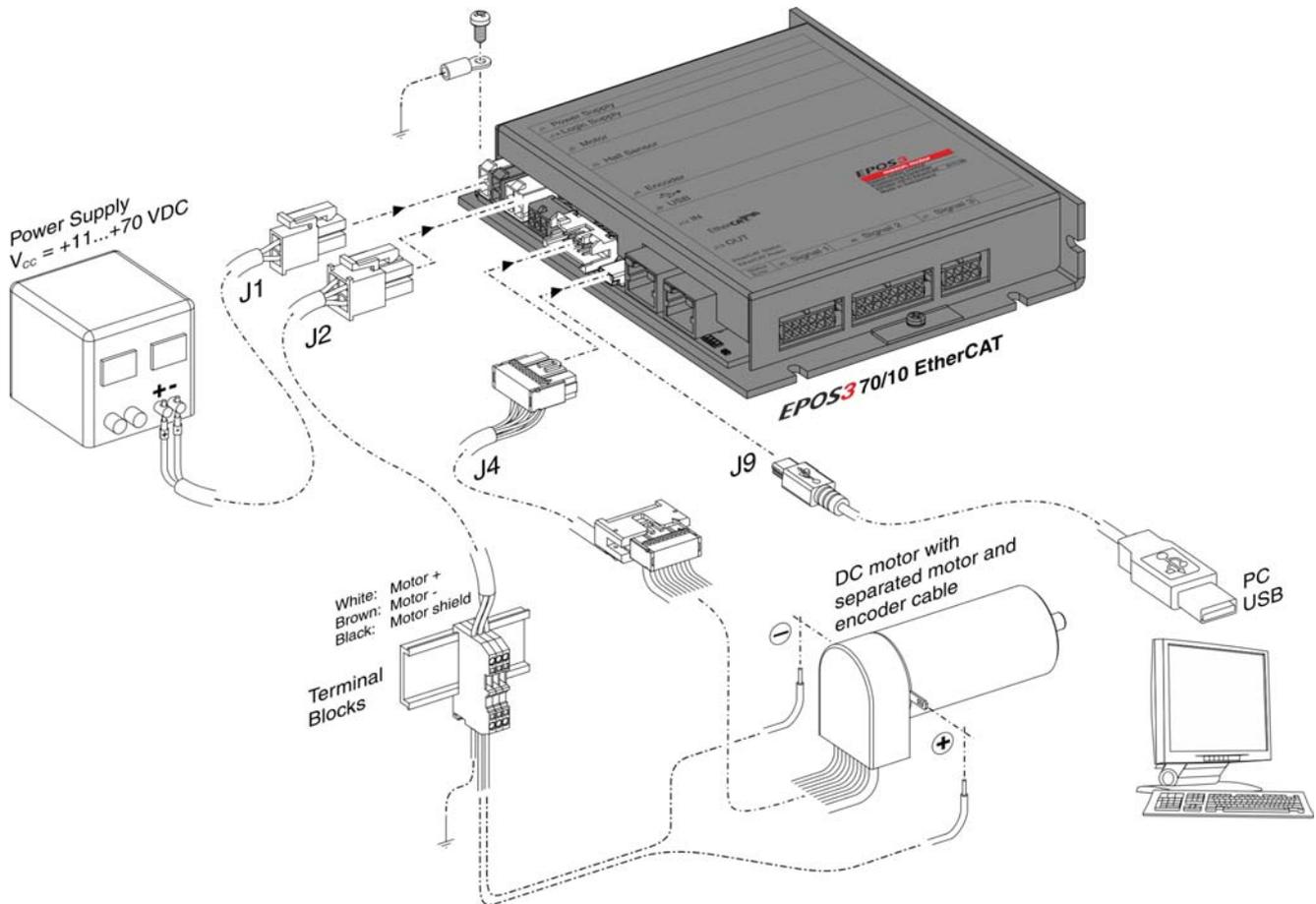


図 3-3 最小限の配線 : maxon DC motor

3.4 手順 3: システム設定



システム設定には、使用するドライブ・システム（モータ、エンコーダ）に適合するように EPOS3 を設定します。

マクソン・カタログを使用し、モータ、エンコーダ仕様をチェックしてください。

3.4.1 初期設定

- 1) EPOS3 70/10 EtherCAT の電源を ON にしてください。
- 2) デスクトップ上にある「EPOS Studio.exe」ショートカットをダブルクリックし、「EPOS Studio」を起動します。「New Project Wizard」が自動的に起動します。
- 3) 「EPOS Studio」のバージョンを確認する場合は、下記手順にて行います：
 - a) 「New Project Wizard」を閉じ、画面左上の「Help」から「About EPOS Studio」にて確認できます。
 - b) 必要であれば、バージョンが表示されているウィンドウ内のリンクから、最新版の「EPOS Studio」がダウンロード可能です。
- 4) 既存「EPOS3 Project」のロード：
 - a) 「EPOS3 Project」を選択してください。
 - b) 「次へ」をクリックしてください。

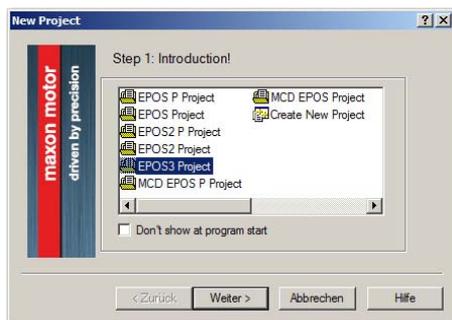


図 3-4 既存 Project のロード

- 5) project name と保存先の設定：
 - a) Project Name と保存先を変更する場合は、ブラウザアイコン（赤丸部）をクリックし、名前と保存先を変更してください。
 - b) 「完了」をクリックしてください。

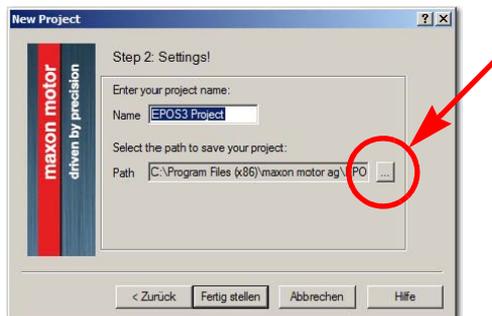


図 3-5 Project Name と保存先の設定

6) “Startup Wizard” の起動 :

- a) □Wizards□ をクリックしてください。
- b) ”Device Selection” のコンボボックスから □EPOS3□ を選択してください。
- c) □Startup Wizard□ をダブルクリックして下さい。(矢印部)



図 3-6 Navigator ウィンドウ

7) Startup Wizard (Step 1): 最小限の配線 :

- a) ハードウェア設置が正確に行われていることを確認してください。(→ “3.3 手順 2: 最小限の配線” ページ 3-12).
- b) 本マニュアルを読んだことをご確認し、□Confirm that you’ve read the “Getting Started” document□ をクリックしてください。
- c) □次へ□ をクリックしてください。

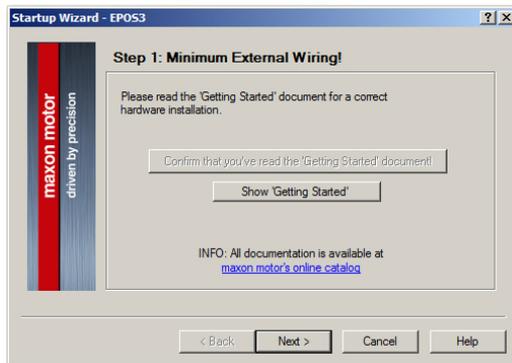


図 3-7 Startup Wizard ダイアログ : 最小限の配線

8) Startup Wizard (Step 2): 通信設定 :

- a) USB 接続が正確に行われていることを確認してください。(→ “3.3 手順 2: 最小限の配線” ページ 3-12)
- b) ボタン α Search Communication Settings α をクリックすると使用されている USB ポートとボーレートが検出されます。

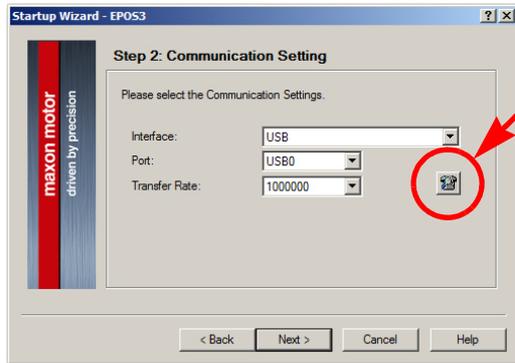


図 3-8 Startup Wizard ダイアログ : USB 通信

- c) 通信設定が検出されると次のダイアログが現れます。

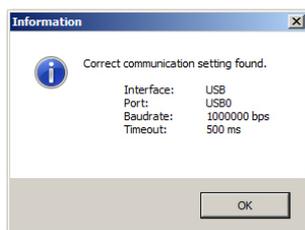


図 3-9 通信設定

- d) α OK α をクリックするとこの設定が自動的に設定されます。
- e) α 次へ α をクリックしてください。

9) Startup Wizard (Step 3): 補助制御

- a) 補助制御 (モータに付いているエンコーダ以外に追加のエンコーダで制御、Dual Loop 制御) 以外では α None α を選択してください (デフォルト設定)。
- b) α 次へ α をクリックしてください。



図 3-10 Startup Wizard ダイアログ : 補助制御

10) Startup Wizard (Step 4): モータ・タイプ

- a) 使用するモータ・タイプを選択してください。
- b) ◻次へ◻をクリックしてください。

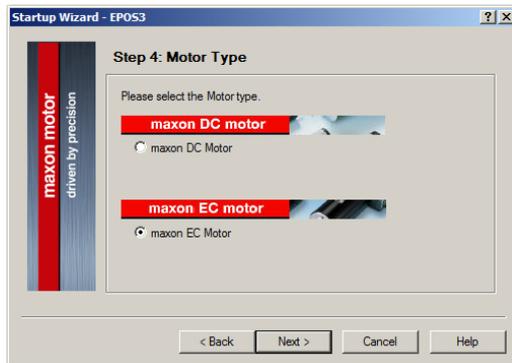


図 3-11 Startup Wizard ダイアログ : モータ・タイプ

11) 選択したモータ・タイプにより、下記の手順に進んで下さい :

EC モータ :

“3.4.2 EC モータの設定” ページ 3-19, 参照

その後 “3.4.4 設定終了手順” ページ 3-24, 参照

DC モータ :

“3.4.3 DC モータの設定” ページ 3-22, 参照

その後 “3.4.4 設定終了手順” ページ 3-24, 参照

3.4.2 EC モータの設定

- 1) Startup Wizard (EC モータ Step 5): モータ整流方式
 - a) モータ整流方式を選択してください (例: “Sinusoidal Commutation” 正弦波整流)
 - b) 次へをクリックしてください。

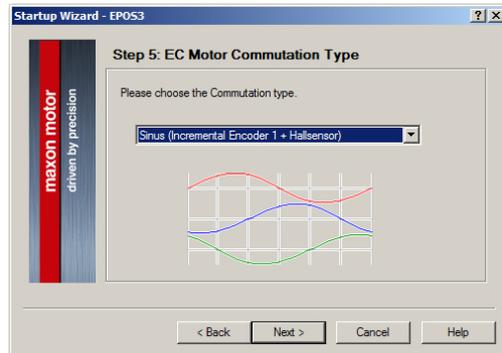


図 3-12 Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : モータ整流方式の選択

- 2) Startup Wizard (EC モータ Step 6): メインセンサ・タイプ
 - a) 使用するメインセンサを選択してください (例: “Incremental Encode1 with index(3ch)” 3チャンネル、インクリメンタル・エンコーダ)。
 - b) 次へをクリックしてください。

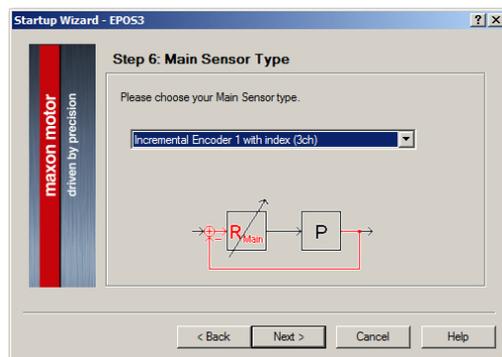


図 3-13 Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : メインセンサ・タイプ

- 3) Startup Wizard (EC モータ Step 7): モータ・データ
 - a) ご使用モータの下記データを入力してください:
 - “maximum permissible speed” 最大許容回転数 (カタログデータシートの 23 行目参照)
 - “nominal (maximum continuous) current” 最大連続電流 (同 6 行目参照)
 - “torque constant” トルク定数 (同 12 行目参照)
 - “thermal time constant of motor winding” 巻線熱時定数 (同 19 行目参照)
 - “number of pole pairs” 永久磁石磁極ペア数 (同 29 行目参照)

b) □次へ□をクリックしてください。

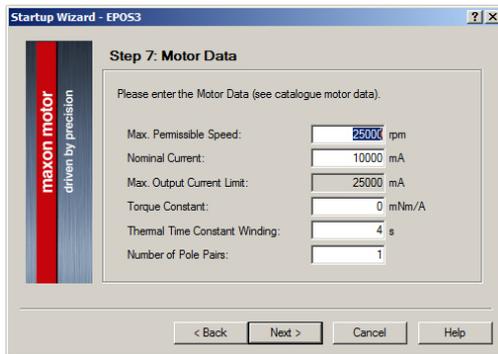


図 3-14 Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : モータ・データ

4) Startup Wizard (EC モータ Step 8): エンコーダ設定

a) 使用するエンコーダの分解能を入力してください。

b) □次へ□をクリックしてください。

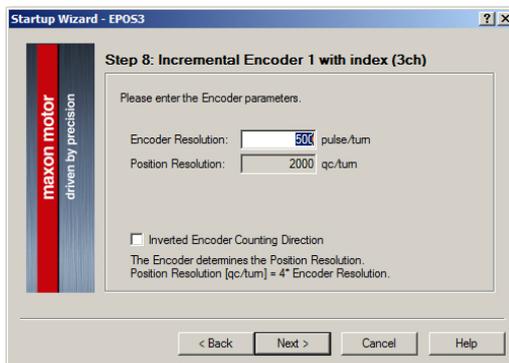


図 3-15 Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : エンコーダ設定

5) Startup Wizard (EC モータ Step 9): Max. Following Error 値の確認及び入力

a) 位置制御 (Position Mode, Profile Position Mode, Interpolated Position Mode) のときの位置ずれの許容範囲です。この許容範囲を超えるとエラーが発生します。

b) □次へ□をクリックしてください。

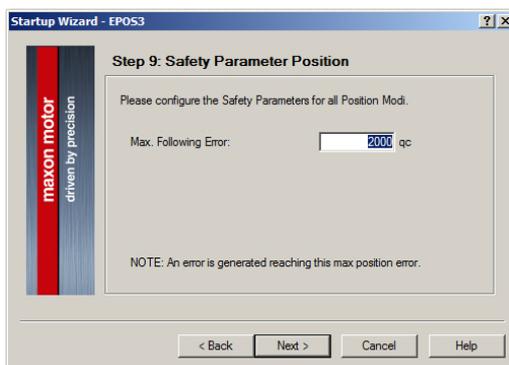


図 3-16 Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : Max. Following Error 値の確認及び入力

- 6) Startup Wizard (EC モータ Step 10): 設定概要
設定値のなかでも重要な項目の概要が表示されます。
- a) 設定に間違いがあれば戻るをクリックして修正することができます。
 - b) 設定が全て正しければボタン完了をクリックしウィザードを終了します。

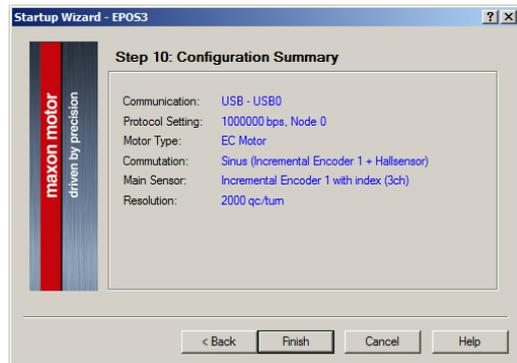


図 3-17 Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : 設定概要

3.4.3 DC モータの設定

1) Startup Wizard (DC モータ Step 5): メインセンサ・タイプ

- 使用するメインセンサを選択してください（例：“Incremental Encode1 with index(3ch)” 3チャンネル、インクリメンタル・エンコーダ）。
- ⏪次へ⏪をクリックしてください。

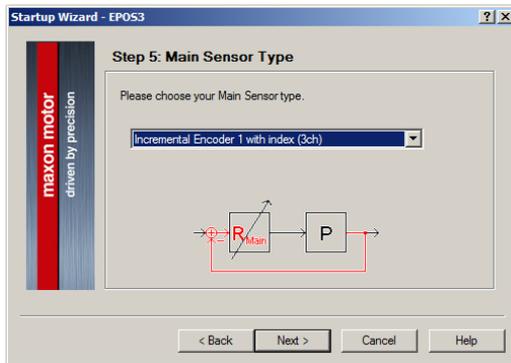


図 3-18 Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : メインセンサ・タイプ

2) Startup Wizard (DC モータ Step 6): ギアヘッド・データ

- モータ軸ではなく、ギアヘッド出力軸にエンコーダを取り付けている場合以外は System with gear にチェックを入れないでください（デフォルト設定）。
- ⏪次へ⏪をクリックしてください。

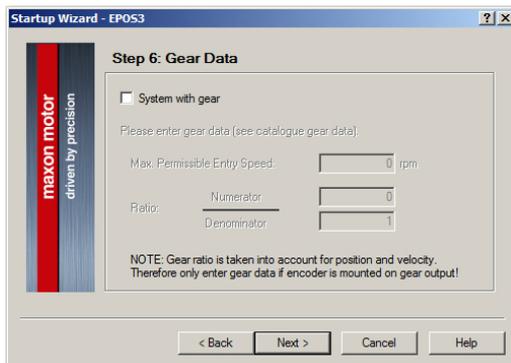


図 3-19 Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : ギアヘッド・データ

3) Startup Wizard (DC モータ Step 7): モータ・データ

- ご使用モータの下記データを入力してください：
 - "maximum permissible speed" 最大許容回転数（カタログデータシートの 23 行目参照）
 - "nominal (maximum continuous) current" 最大連続電流（同 6 行目参照）
 - "thermal time constant of motor winding" 巻線熱時定数（同 19 行目参照）

b) □次へ□をクリックしてください。

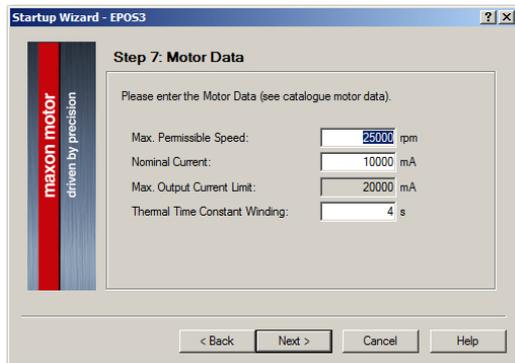


図 3-20 Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : モータ・データ

4) Startup Wizard (DC モータ Step 8): エンコーダ設定

a) 使用するエンコーダの分解能を入力してください。

b) □次へ□をクリックしてください。

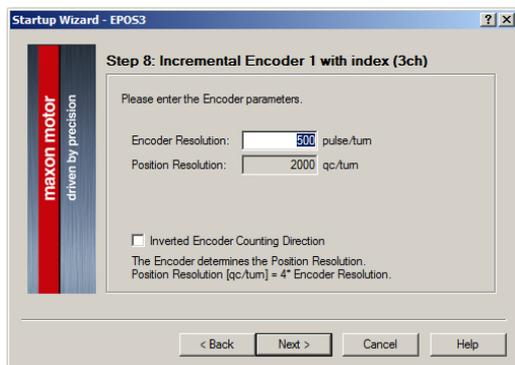


図 3-21 Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : エンコーダ設定

5) Startup Wizard (DC モータ Step 9): Max. Following Error 値の確認及び入力

a) 位置制御 (Position Mode, Profile Position Mode, Interpolated Position Mode) のときの位置ずれの許容範囲をです。この許容範囲を超えるとエラーが発生します。

b) □次へ□をクリックしてください。

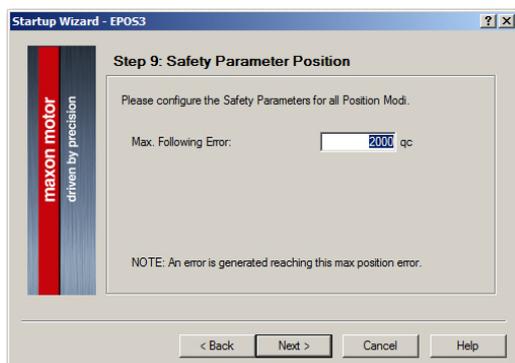


図 3-22 Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : Max. Following Error 値の確認及び入力

- 6) Startup Wizard (DC モータ Step 10): 設定概要
 設定値のなかでも重要な項目の概要が表示されます。
- a) 設定に間違いがあれば戻るをクリックして修正することができます。
 - b) 設定が全て正しければボタン完了をクリックしてウィザードを終了します。

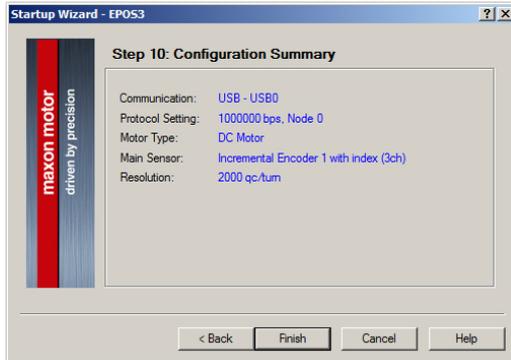


図 3-23 Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : 設定概要

3.4.4 設定終了手順

- 1) はいをクリックし、設定値を EPOS へ保存します。



図 3-24 設定値の保存 / 有効化

- 2) これで EPOS3 70/10 EtherCAT が制御ゲイン調整可能な状態となりました。

3.5 手順 4: 制御ゲイン調整

EPOS3 70/10 EtherCAT は制御ゲインのオート・チューニング機能を有しています。電流、速度、位置の制御ゲインを自動的に調整することができます。



推奨

- オート・チューニング機能は有用ですが、最適な制御ゲインを保証するものではありません。
- 次の手順により制御ゲインを効率的に調整します。

3.5.1 チューニング・ツールのスタート

- 1) Navigation ウィンドウの「Wizards」をクリックしてください。
- 2) 「Regulation Tuning」をダブルクリックしてください。(赤矢印部)

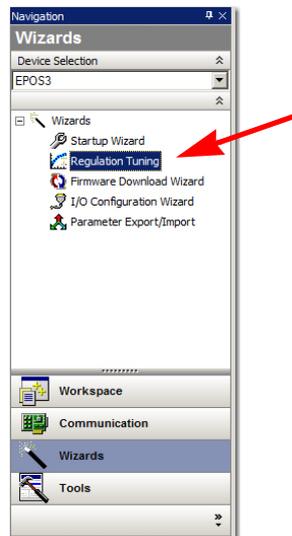


図 3-25 Navigator ウィンドウ：Wizard ツリー

3.5.2 電流ゲイン (Current), 速度ゲイン (Velocity), 位置ゲイン (Position) のオート・チューニング

- 1) 「Auto Tuning」(赤矢印部) を選択してください。
- 2) 「次へ」をクリックしてください。

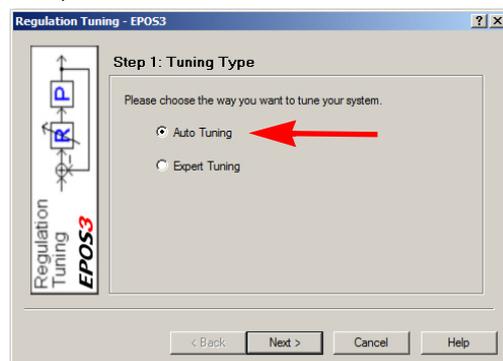


図 3-26 チューニング・タイプ

- 3) Auto Regulation Tuning ウィンドウが画面の上に現れます。赤色のバーは制御ゲインが確定していない状態です。

4) **Start** ボタン (赤矢印部) を押してオートチューニングを開始します。

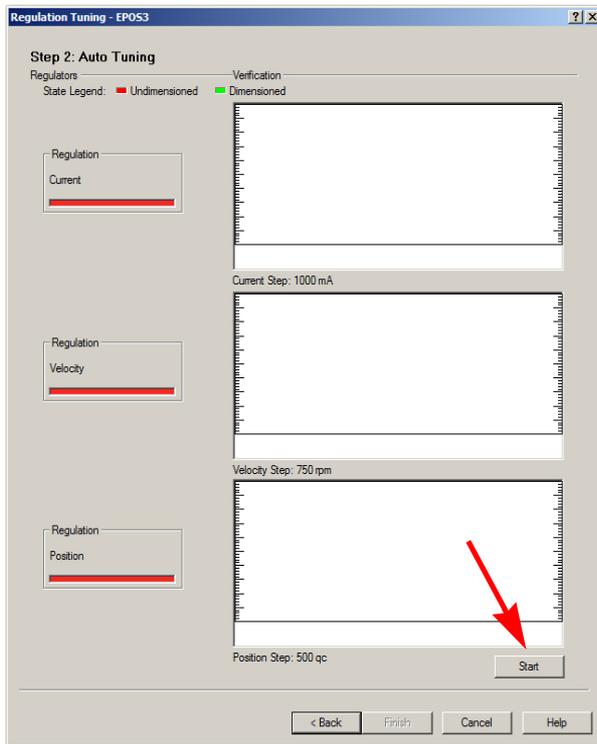


図 3-27 オート・チューニング開始



注意

巻き込み注意

モータ出力軸が回転する為、巻き込みに注意して下さい。

- 回転物の周りに巻き込まれる可能性のある物を置かないでください。
- モータ出力軸が回転できる状態か確認してください。
- オート・チューニング中 (数分間) は、モータ出力軸に触れないでください。

5) 警告メッセージを確認してください。

- a) モータ出力軸がフリーであることを確認してください。
- b) **はい** ボタンをクリックしてください。

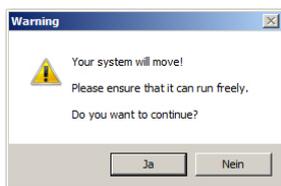


図 3-28 モータ軸フリーの確認

6) オート・チューニングが開始されます。制御ゲインのオート・チューニングは2つの手順から成ります:

- まず始めに、制御ゲインの調整を行います。その間、モータ出力軸は振動し、モータから異音が発生します。また、ステータス・バーは赤色で動いています。(→ 図 3-29, 左側)
- 次に、見つけられた制御ゲインはモータを動かし確認します。そのときステータス・バーは緑色に変わり動いています。(→ 図 3-29, 右側)
- チューニングが終了するとステータス・バーが緑色で停止します。

- 電流 (current), 回転数 (velocity), 位置制御 (position) の各ゲイン調整が順番に実行されます。正しい制御ゲインが見つかったら、3つ全てのステータス・バーが緑色になりオート・チューニングは終了します。(→ 図 3-30)



図 3-29 制御ゲイン・チューニング - ステータス・バー

- 7) 完了ボタンをクリックし、オート・チューニングを終了します。

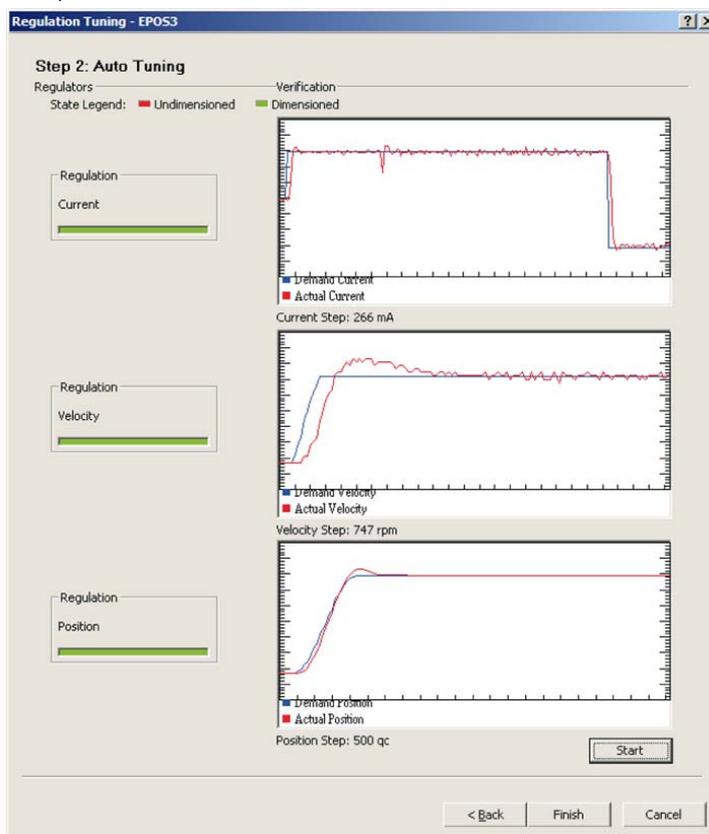


図 3-30 オート・チューニングの終了

- 8) はいをクリックし、パラメータを保存してください。

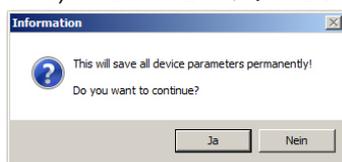


図 3-31 パラメータ保存の確認

- 9) エラーが発生した場合は、オートチューニングは中止されます：
- エラーメッセージを確認し「OK」をクリックしてください。
 - 再度手順 4) からやり直してください。
 - それでもエラーが発生する場合は、最適な制御ゲインを“Expert Tuning”モードを用いて修正してください。(詳細は別マニュアル「Application Note レギュレーション・チューニング」参照)

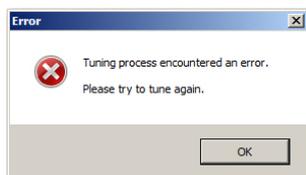


図 3-32 チューニング・エラーの確認

- 10) これで EPOS3 70/10 EtherCAT は運転可能な状態となりました。

図一覧

図 2-1	マニュアル、ソフトウェア一覧.....	9
図 3-2	最小限の配線 : maxon EC motor	13
図 3-3	最小限の配線 : maxon DC motor	14
図 3-4	既存 Project のロード.....	15
図 3-5	Project Name と保存先の設定	15
図 3-6	Navigator ウィンドウ.....	16
図 3-7	Startup Wizard ダイアログ : 最小限の配線	16
図 3-8	Startup Wizard ダイアログ : USB 通信.....	17
図 3-9	通信設定.....	17
図 3-10	Startup Wizard ダイアログ : 補助制御.....	17
図 3-11	Startup Wizard ダイアログ : モータ・タイプ.....	18
図 3-12	Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : モータ整流方式の選択.....	19
図 3-13	Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : メインセンサ・タイプ.....	19
図 3-14	Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : モータ・データ	20
図 3-15	Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : エンコーダ設定	20
図 3-16	Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : Max. Following Error 値の確認及び入力	20
図 3-17	Startup Wizard ダイアログ (EC モータ) : 設定概要.....	21
図 3-18	Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : メインセンサ・タイプ.....	22
図 3-19	Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : ギアヘッド・データ	22
図 3-20	Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : モータ・データ	23
図 3-21	Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : エンコーダ設定	23
図 3-22	Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : Max. Following Error 値の確認及び入力	23
図 3-23	Startup Wizard ダイアログ (DC モータ) : 設定概要	24
図 3-24	設定値の保存 / 有効化	24
図 3-25	Navigator ウィンドウ : Wizard ツリー.....	25
図 3-26	チューニング・タイプ	25
図 3-27	オート・チューニング開始	26
図 3-28	モータ軸フリーの確認	26
図 3-29	制御ゲイン・チューニング - ステータス・バー	27
図 3-30	オート・チューニングの終了.....	27
図 3-31	パラメータ保存の確認.....	27
図 3-32	チューニング・エラーの確認.....	28

表一覧

表 1-1	記号説明.....	5
表 1-2	各種マーク.....	6
表 1-3	ブランド名および商標所有者.....	7
表 3-4	必要システム構成.....	11
表 3-5	最小限の配線：maxon EC motor.....	13
表 3-6	最小限の配線：maxon DC motor.....	14

© 2016 maxon motor. All rights reserved.

本マニュアルの全ては、著作権により保護されています。maxon motor 社の許可なく著作権法の制限を超えたいかなる使用（再版、翻訳、複製、電子データ化などを含む）は厳重に禁止されています。

maxon motor ag
Brünigstrasse 220
P.O.Box 263
CH-6072 Sachseln
Switzerland

Phone +41 (41) 666 15 00
Fax +41 (41) 666 16 50

www.maxonmotor.com