

Ver.1.1

NSK Megatorque Motor

NSK

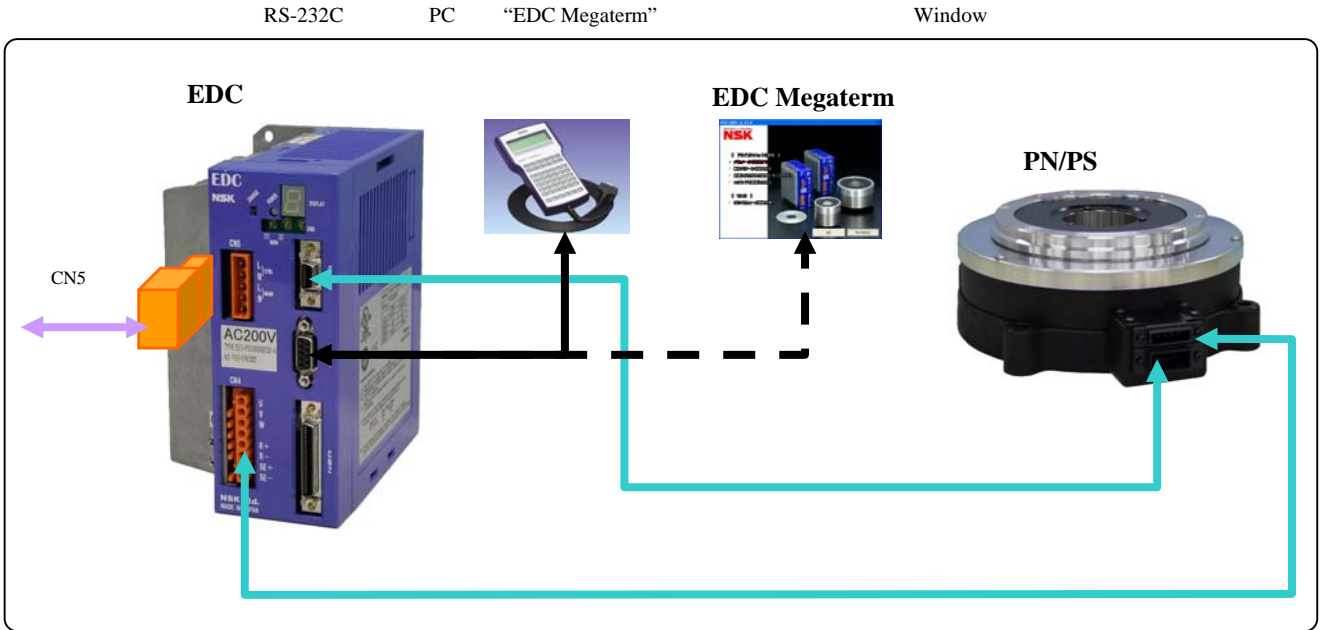
Megatorque Motor™



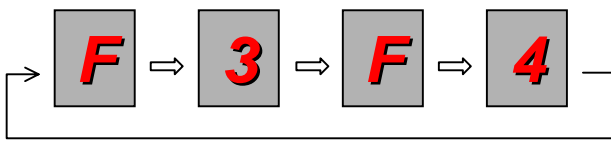
NSK Megatorque Motor™

MBA11156

- 
- 
- A) I/O 2
 - B) 3
 - C) RS232C 5



B



IO	CN2
F3 EMST	CN2 3
F4 OTP·OTM	CN2 5-6

DC24V



F3

EMST(PI0) B A

P I 0 ENT

SP SP

A B 0 ENT

ENT

F4

OTP(PI2) OTM(PI3) B A

P I 2 ENT

SP SP

A B 0 ENT

ENT

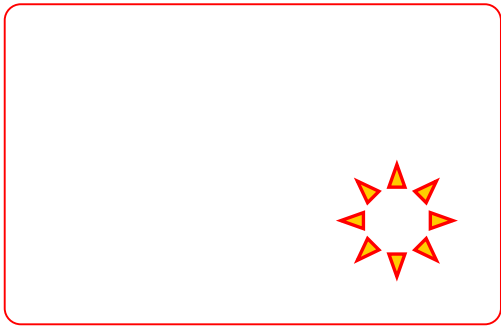
B A

P I 3 ENT

SP SP

A B 0 ENT

ENT



Megatorque Motor



A T ENT

O K ENT

ENT

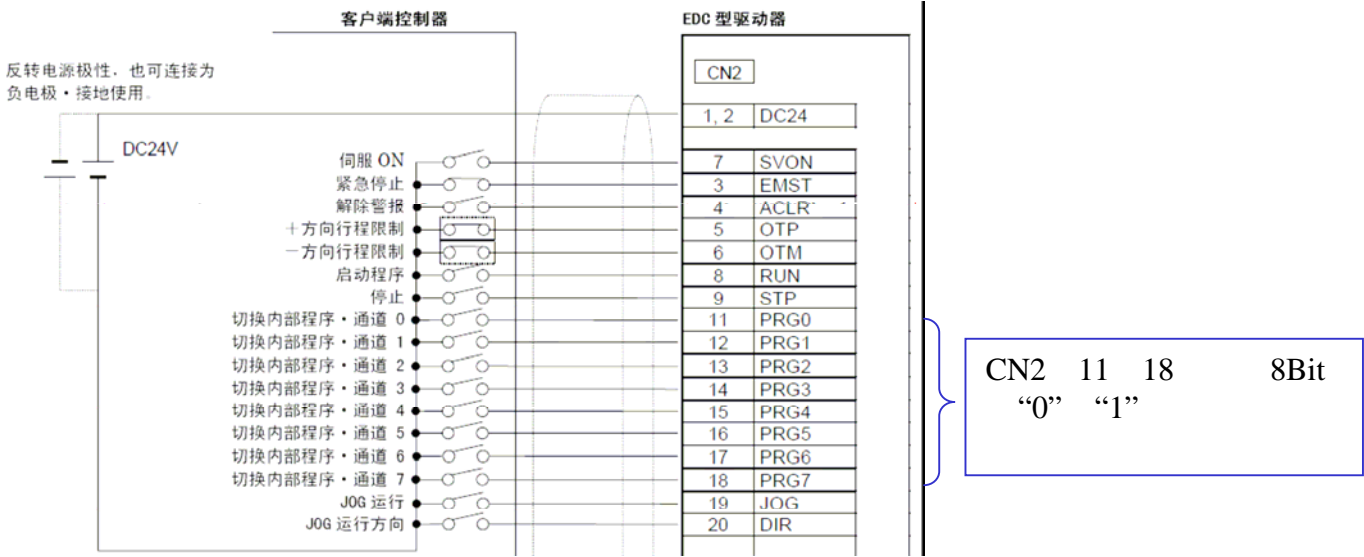
LO 0.001
SG:6
VG 5.0
PG:0.5
FP:480
FS:480

SP

EDC

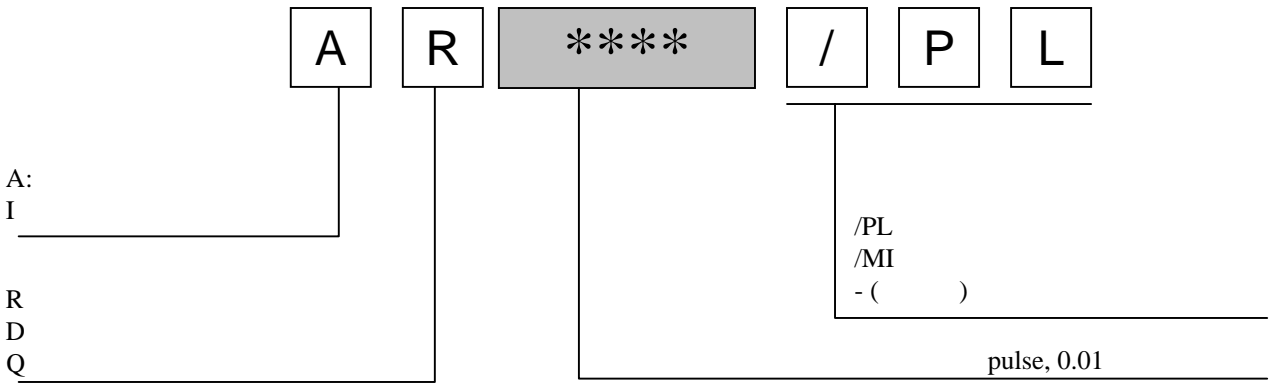
256

1024

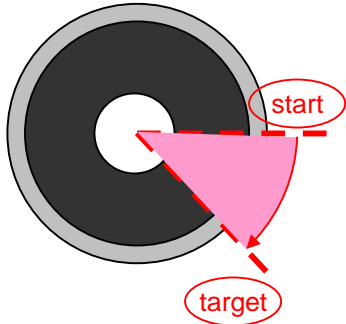


- I/O
-

ON

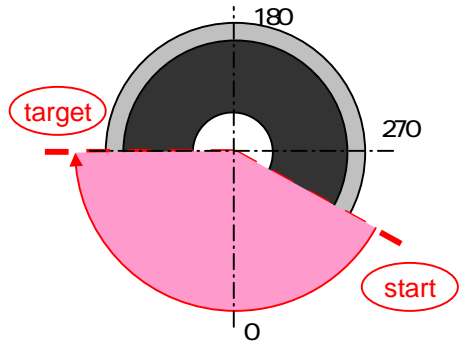


CW 45



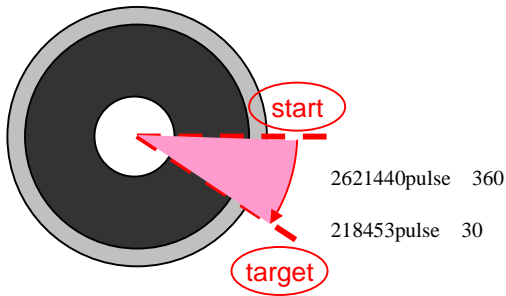
I D 4500 ENT
45

90



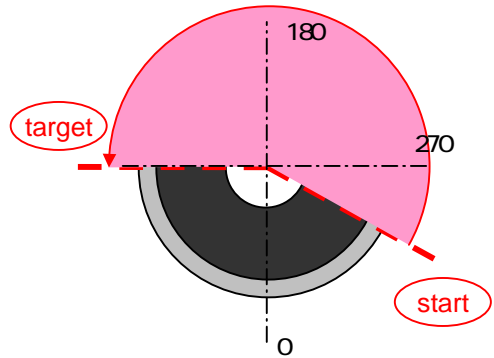
A D 9000 ENT
90

CW
218453



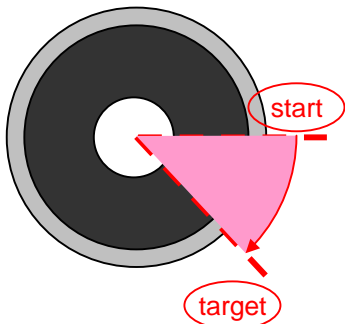
I R 218453 ENT
218453

CCW
90

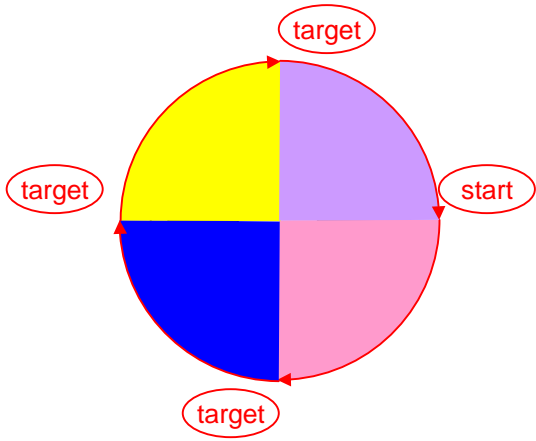


A D 9000 / M I ENT
CCW 90

CW 45
1



I D 4500 ENT



1.

90

1

```

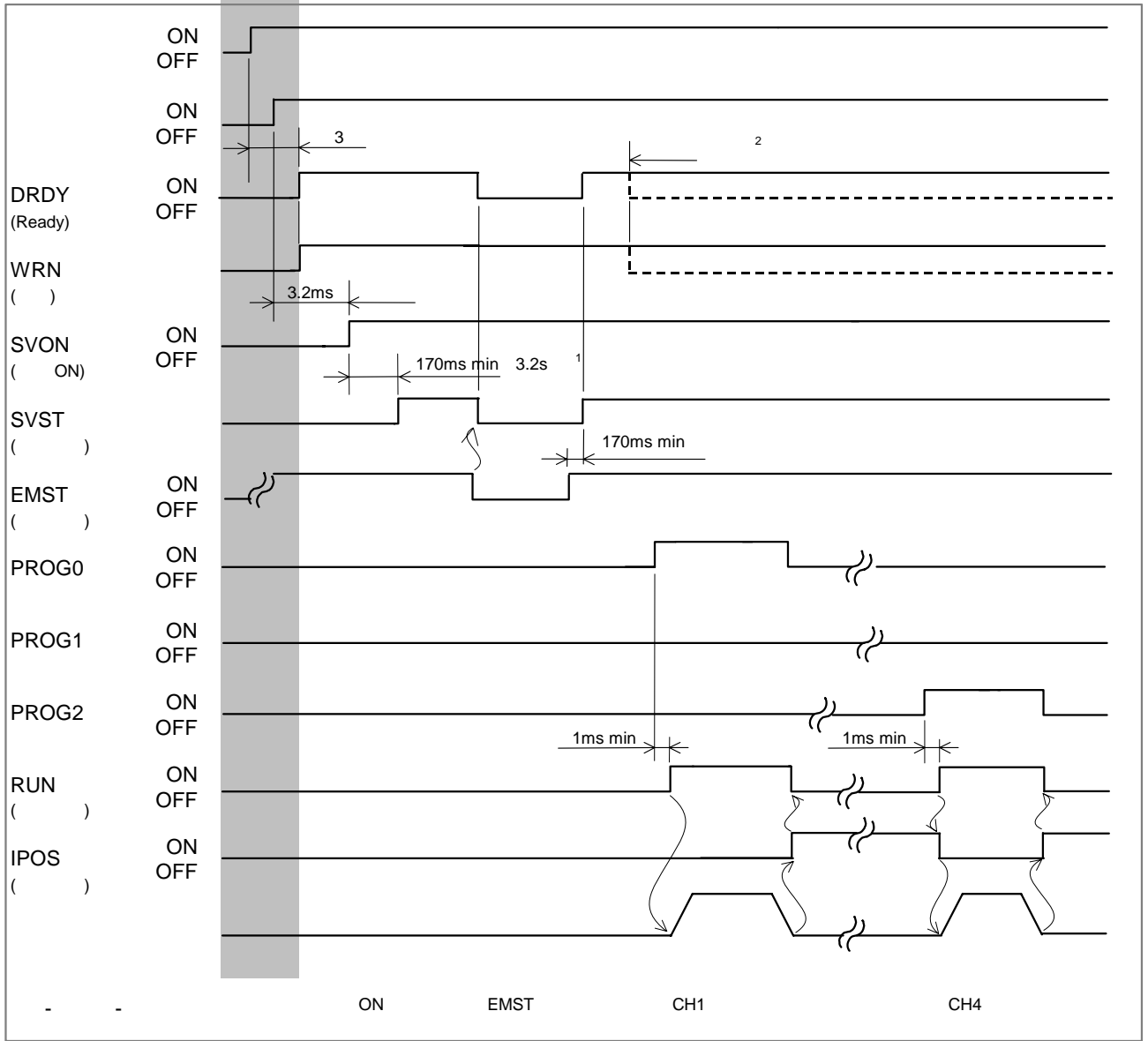
CH0
ID9000
TI1000
JP0
  
```

2.

```

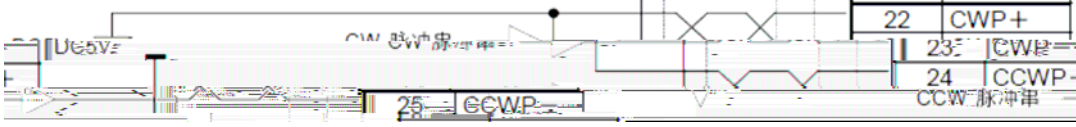
CH0 ENT
AD9000 ENT
TI1000
AD18000
TI1000
AD27000
TI1000
AD0
TI1000
JP0
  
```

810 0122. 215c 9 010122. 215.6 39722.06B4.6 3983.1 8 48(9 0 0 /Shape <</MCID 35 BDC 71 1 1 scnBT/TT0 1 Tf6 0 0 6 123 407.417. 215348 EN)5(T)TJETEM

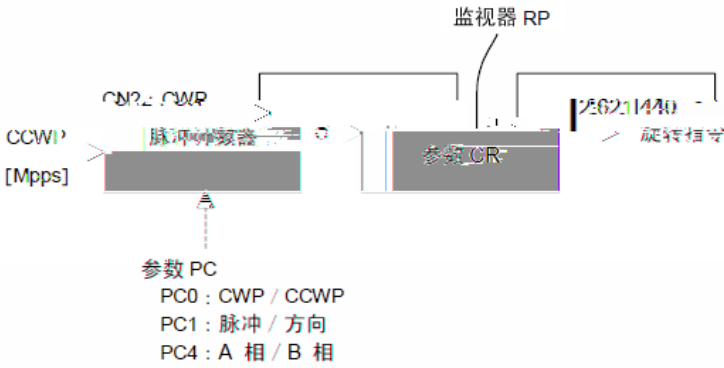


1	SVON	ON	ON	170ns	SVON
3.2s		SVST			
2		DRDY	VRN		

CN2



“PC”

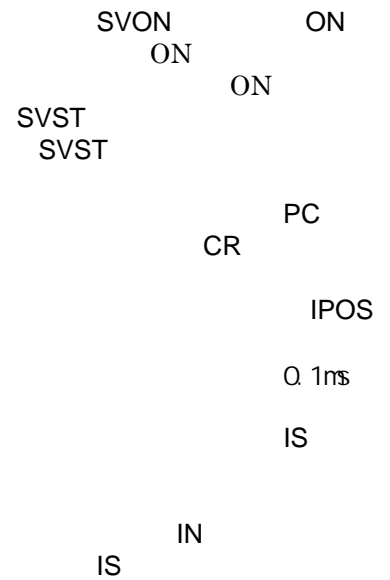
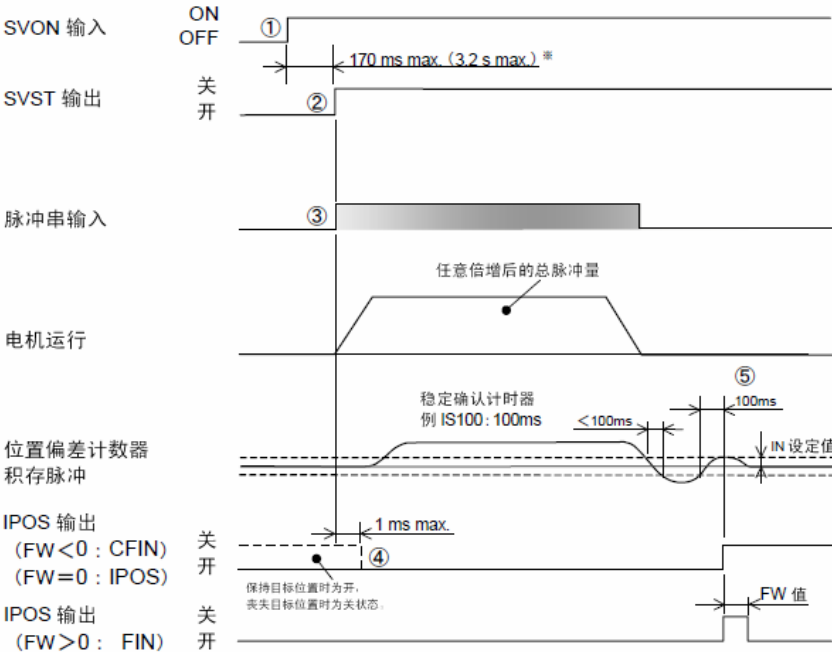


CR

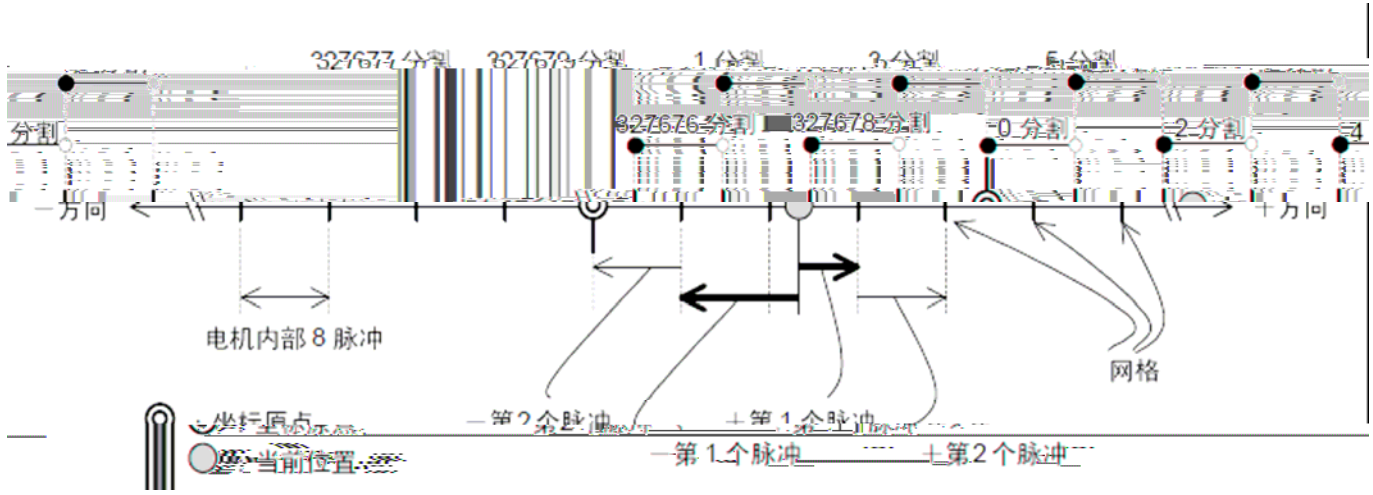
CR

CR

CR



*接通电源后, 仅第一次打开伺服需要 3.2 [s]。



- CR327 680

1 8
2 621 440 327 680 8

A 8
B 8 16



[Empty box]

➤ **MA** (0.1 800 1.0)

M	A	/	A	J	ENT
+					
-					

➤ **MV** (0.001 10.000 1.0)

M V 1 ENT

[Empty box]

➤ **IN** (400)

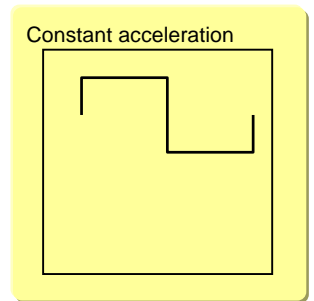
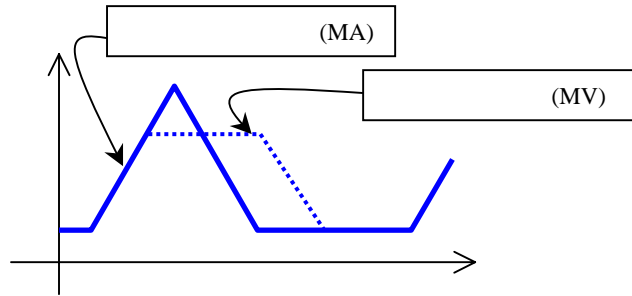
IS
IPOS

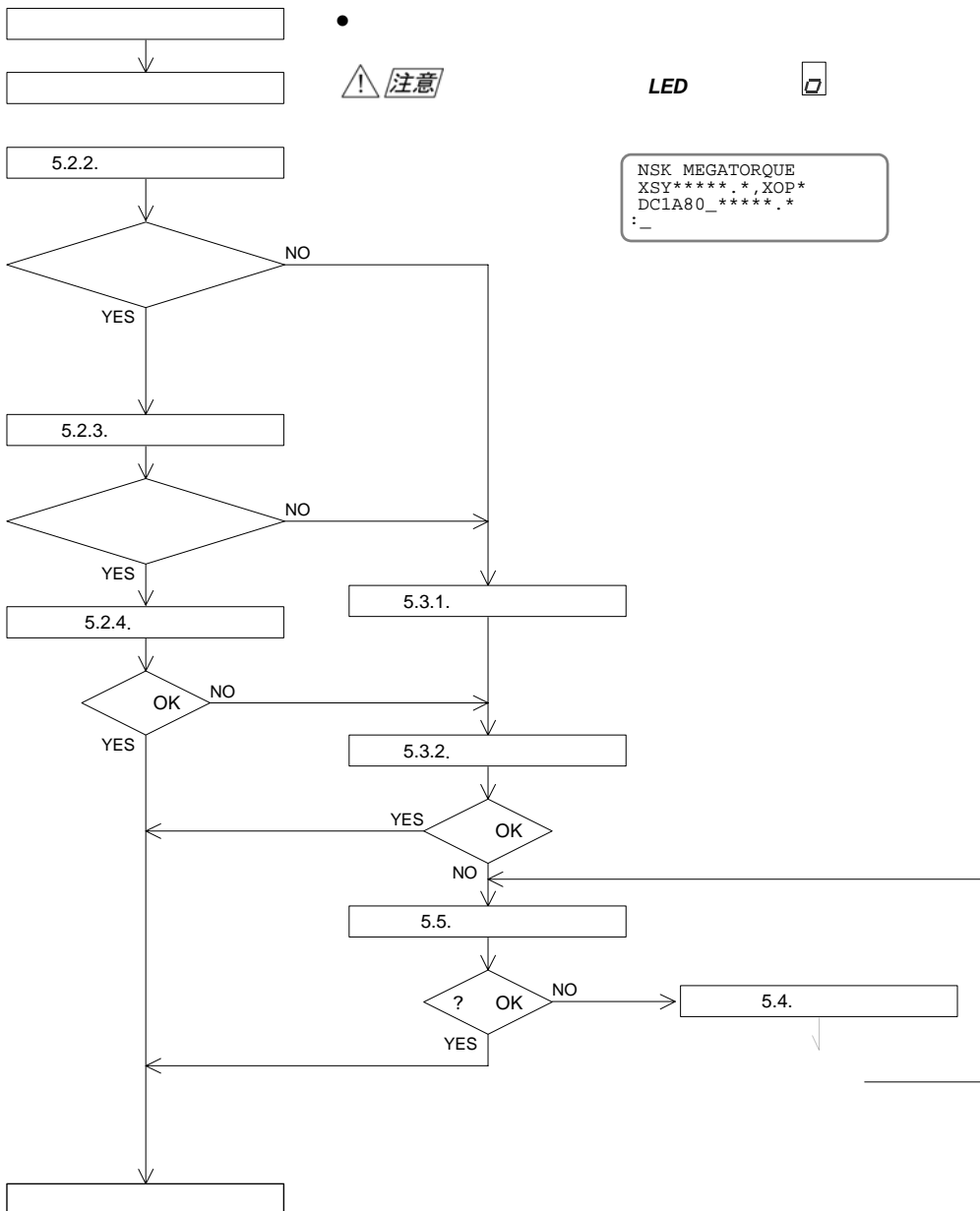
IN

[Empty box]

➤ **CSA** **CSB**

1





1

“ ”

2

SG

- LO LO=0.123[Kgm²]

L O 0? . = 1#
 2\$ 3< ENT



```

: /NSK ON
NSK ON
: LO0.123
:

```

- SG

SG SG

S G 5% ENT
 SP

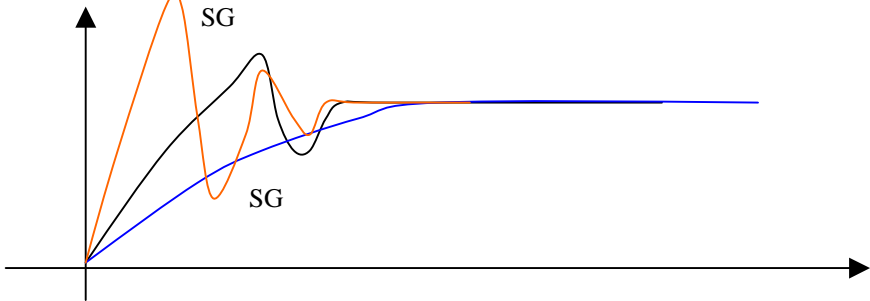
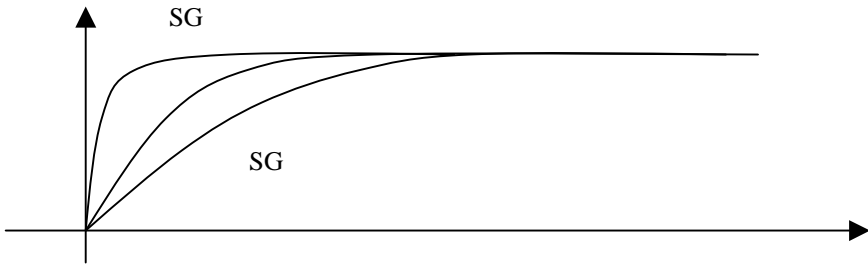


```

:
:
: SG5
PG0.10;_

```

SG



- FP FS

F P 2\$ 0? 0? ENT



```

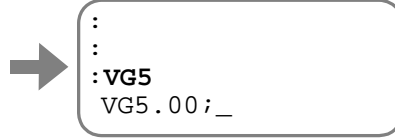
:
:
: FP200
:_

```



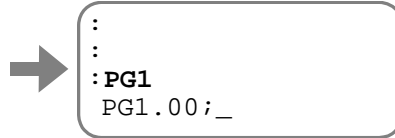
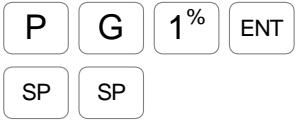
3

- VG



VG PG

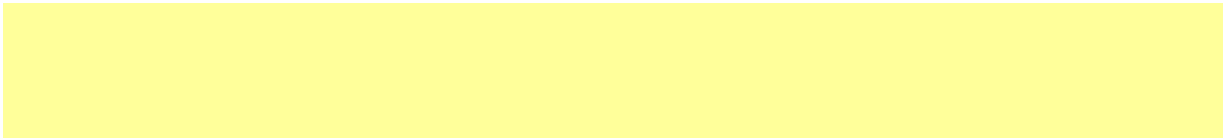
- PG



- EDC FQ

FQ

PID



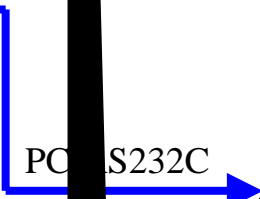


Windows

2C



PC S232C



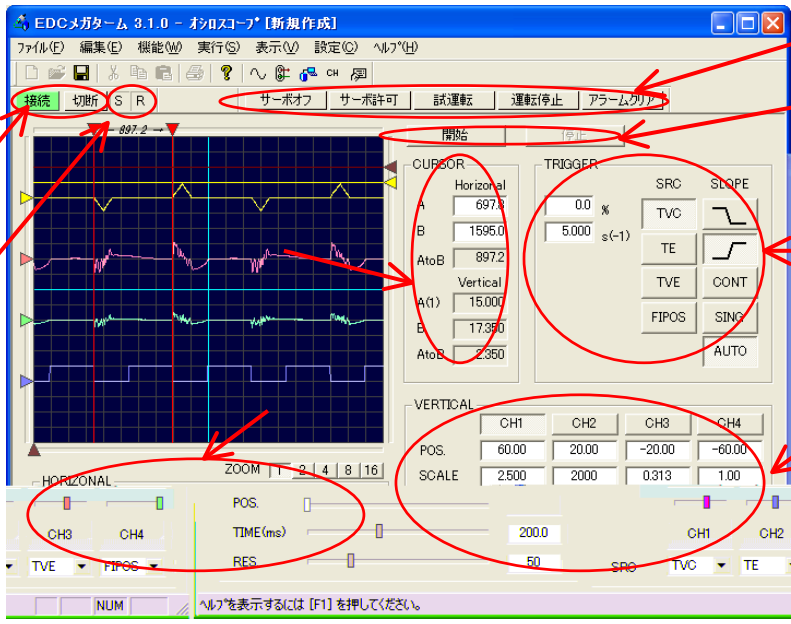
EDC

CN1

1 TXD

	2	—
RTS	7	—
CTS	8	—
DSR		
DTR		
S		

EDC Megaterm



接続 切断 PC EDC

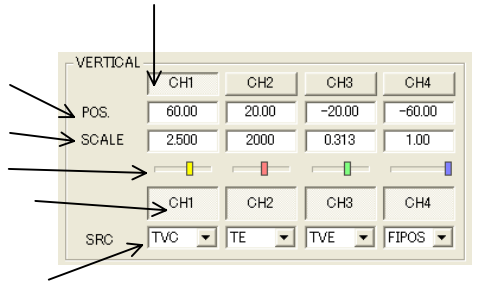
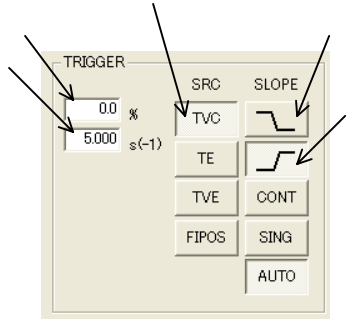
S R

サーボオフ | サーボ許可 | 試運転 | 運転(停止) | アラームクリア

ON OFF ON OFF

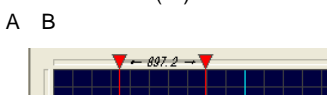
開始 停止

VERTICAL SRC

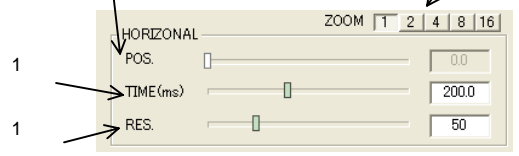


CURSOR

Horizontal	
A	697.8
B	1595.0
AtoB	897.2
Vertical	
A(1)	15.000
B	17.350
AtoB	2.350



A
B

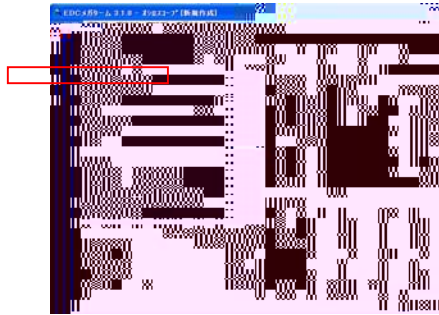


RS232C

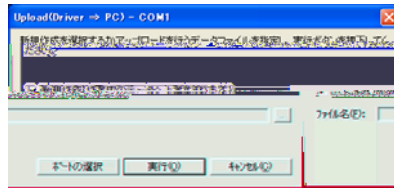
UPLOAD

1. PC

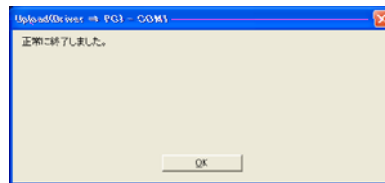
2. Upload Driver PC



3. PC

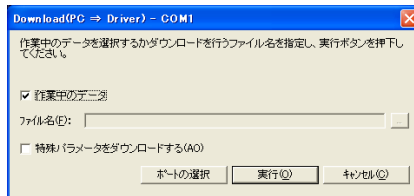


4.

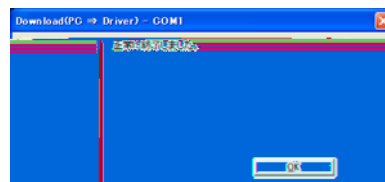
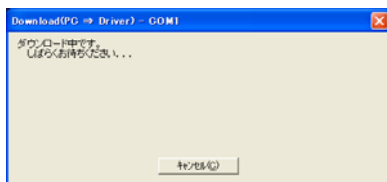


DOWNLOAD()

5. PC



6.



- “EDC Megaterm”



-- CPU

CPU

A0

A1

A2

A3 [CL]

A4 [CL]

A5 [CL]

A7

A9

ON

C0 [CL]

C0-0 30[s⁻¹]

C0-1 VL× 1.5
1[ms]

C0-2 2.3[MH]

C3:CPU

CPU

E0:RAM

RAM

E2:ROM

EEPROM

EEPROM

E7:

FLASH ROM EEPROM

E8

E9 ADC

F1: [CL]

CO

F2

OTP OTM

F3

OTP OTM

OTP OTM

OTP OTM

OTP OTM

F4:

EMST

EMST

EMST

F5:

F5-0

F5-1

F5-2

F5-3 STP ON

F8

POSITION OVER?

30°

OVER INERTIA WRN.?

CAN'T TUNE?

ALARM DETECTED?

CANCELLED?

STP

BS

P0

SE+ SE-

50

P1

AC275[V] +390[V]

P2

P3

AC60[V]

P5

+60[V]

AC40[V]

SVON

SVON

P9

C4

C5

CN4

<http://www3.jp.nsk.com/psmotor/index.html>



PS型メガトルクモータ選定メニュー

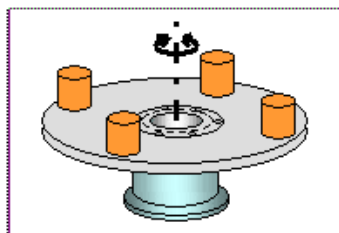
DDモータのご使用にあたり

モータの選定

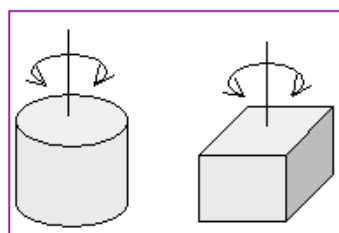


イナーシャの計算

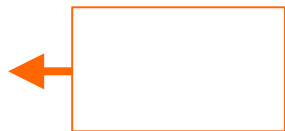
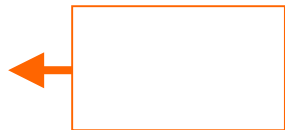
適用する計算方法を下図から選択してください。



円板+治具

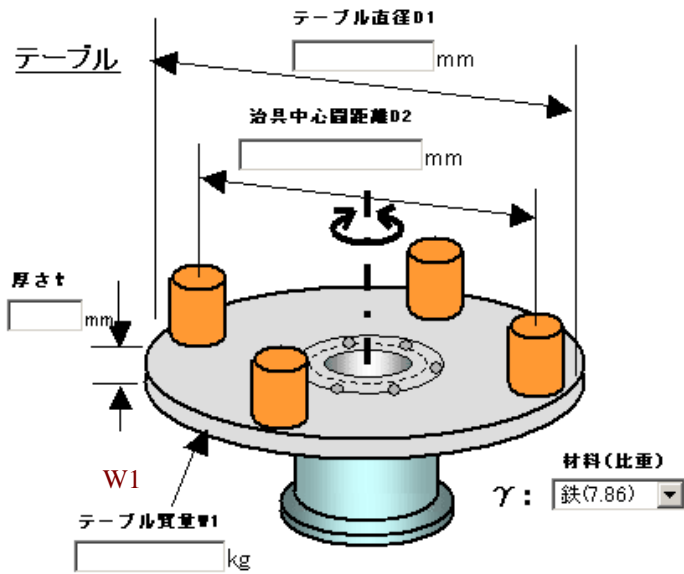


円柱、角柱組み合わせ



円板+治具

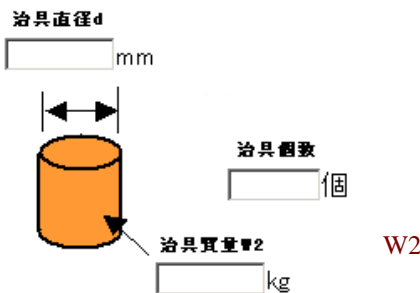
各部寸法と治具個数を入力して下さい。



※【テーブル質量W1】を入力した場合、材料(比重)は無視されます。

[W1]

治具

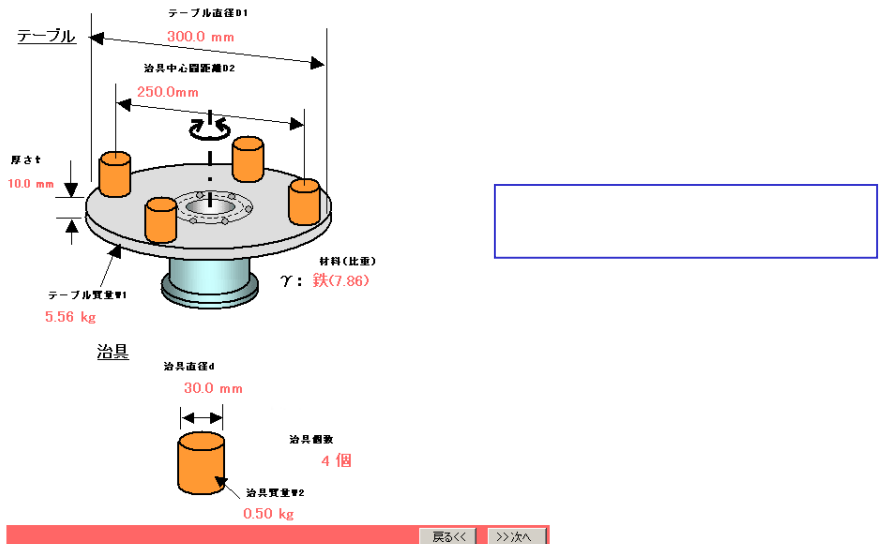


戻る<< >>計算

円板+治具

イナーシャ計算結果: 0.094 kgm²

表示された寸法、個数などの入力数値が正しいことを確認のうえイナーシャ計算結果を選定計算にご使用下さい。



戻る<< >>次へ

PS型メガトルクモータ選定

HELP

注意：本選定ソフトは、モータが機台に固定されており、搭載される負荷の機械共振周波数が問題とならない条件での計算値ですので、選定の目安としてご利用ください。

位置決め角度	<input type="text"/>	(度)
要望位置決め時間	<input type="text"/>	(秒)
繰り返し位置決め精度	中心からの距離	<input type="text"/> (mm)
	繰り返し幅±	<input type="text"/> (mm)
	↓ 角度算出	
	± <input type="text"/>	(arc-sec) << この値が選定で使用されます。

モータの繰り返し位置決め精度以内であることをご確認ください。

停止時間 (必須)	<input type="text"/>	(秒)
-----------	----------------------	-----

負荷イナーシャ	<input type="text" value="0.094"/>	(kgm ²)
---------	------------------------------------	---------------------

モーメント荷重	<input type="text" value="0"/>	(Nm)
---------	--------------------------------	------

負荷トルク	<input type="text" value="0"/>	(Nm)
-------	--------------------------------	------

0

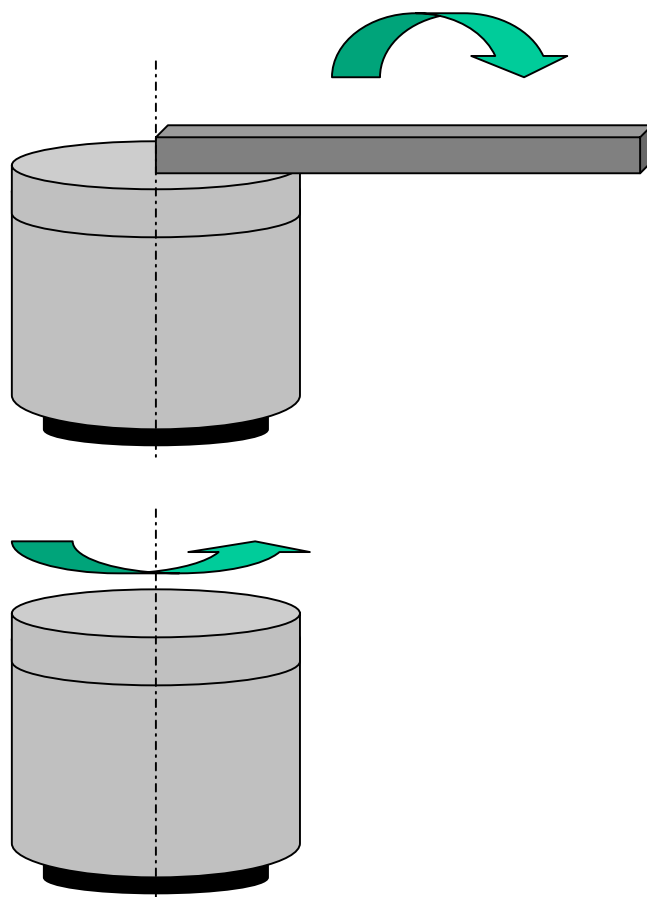
安全係数	<input type="text" value="1.5"/>	
------	----------------------------------	--

1.5

最高回転数	<input type="text"/>	(s ⁻¹)
-------	----------------------	--------------------

戻る<<

>>選定

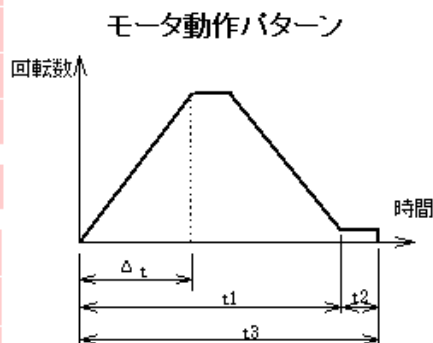


モータ選定結果一覧

HELP

選定条件

位置決め角度	90.0	(度)
要望位置決め時間	1.00	(秒)
繰り返し位置決め精度	16.5	(arc-sec)
停止時間	1.000	(秒)
負荷イナーシャ	0.094	(kgm ²)
モーメント荷重	0	(Nm)
負荷トルク	0.0	(Nm)
安全係数	1.5	
最高回転数	10.0	(s-1)



選定結果

モータタイプ	電源	位置決め時間(秒) t3	回転数 (s-1)	加速時間 (秒) Δt	整定時間 (秒) t2	必要停止時間 (秒)	回生抵抗	選択	外観寸法
M-PS1006	AC100V	0.430	1.2	0.18	0.040	1.43	不要	選択	参照
M-PS1006	AC200V	0.430	1.2	0.18	0.040	1.43	不要	選択	参照
M-PS1012	AC100V	0.316	1.8	0.14	0.040	1.06	不要	選択	参照
M-PS1012	AC200V	0.316	1.8	0.14	0.040	1.06	不要	選択	参照
M-PS3015	AC100V	0.297	1.9	0.13	0.040	1.01	不要	選択	参照
M-PS3015	AC200V	0.297	1.9	0.13	0.040	1.01	不要	選択	参照
M-PS3030	AC100V	0.224	2.7	0.09	0.040	0.71	不要	選択	参照
M-PS3030	AC200V	0.224	2.7	0.09	0.040	0.71	不要	選択	参照
M-PS1018	AC100V	0.266	2.2	0.11	0.040	0.87	不要	選択	参照
M-PS1018	AC200V	0.266	2.2	0.11	0.040	0.87	不要	選択	参照
M-PS3060	AC100V	0.177	3.0	0.05	0.040	0.50	不要	選択	参照
M-PS3060	AC200V	0.177	3.0	0.05	0.040	0.50	不要	選択	参照
M-PS3090	AC100V	0.173	2.9	0.05	0.040	0.20	不要	選択	参照
M-PS3090	AC200V	0.173	2.9	0.05	0.040	0.20	不要	選択	参照

•

•

•

NSK

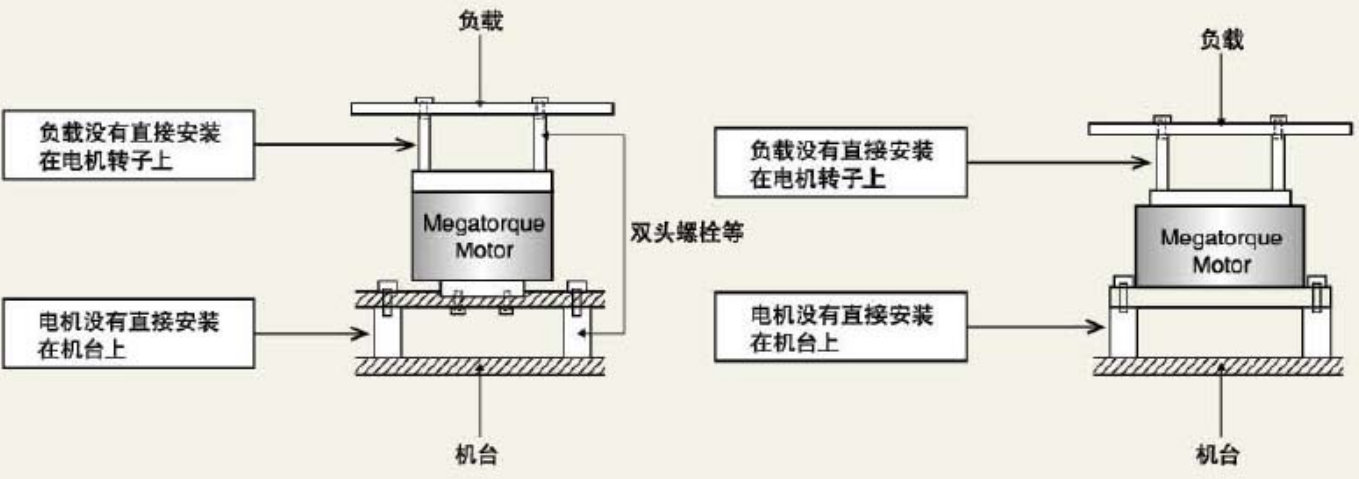
•

-
-

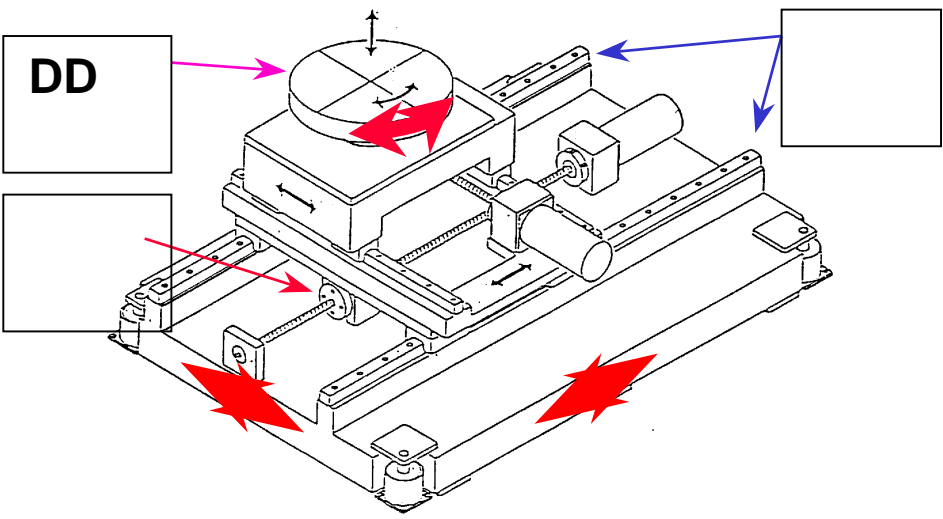
“ ”

PS系列

PN系列

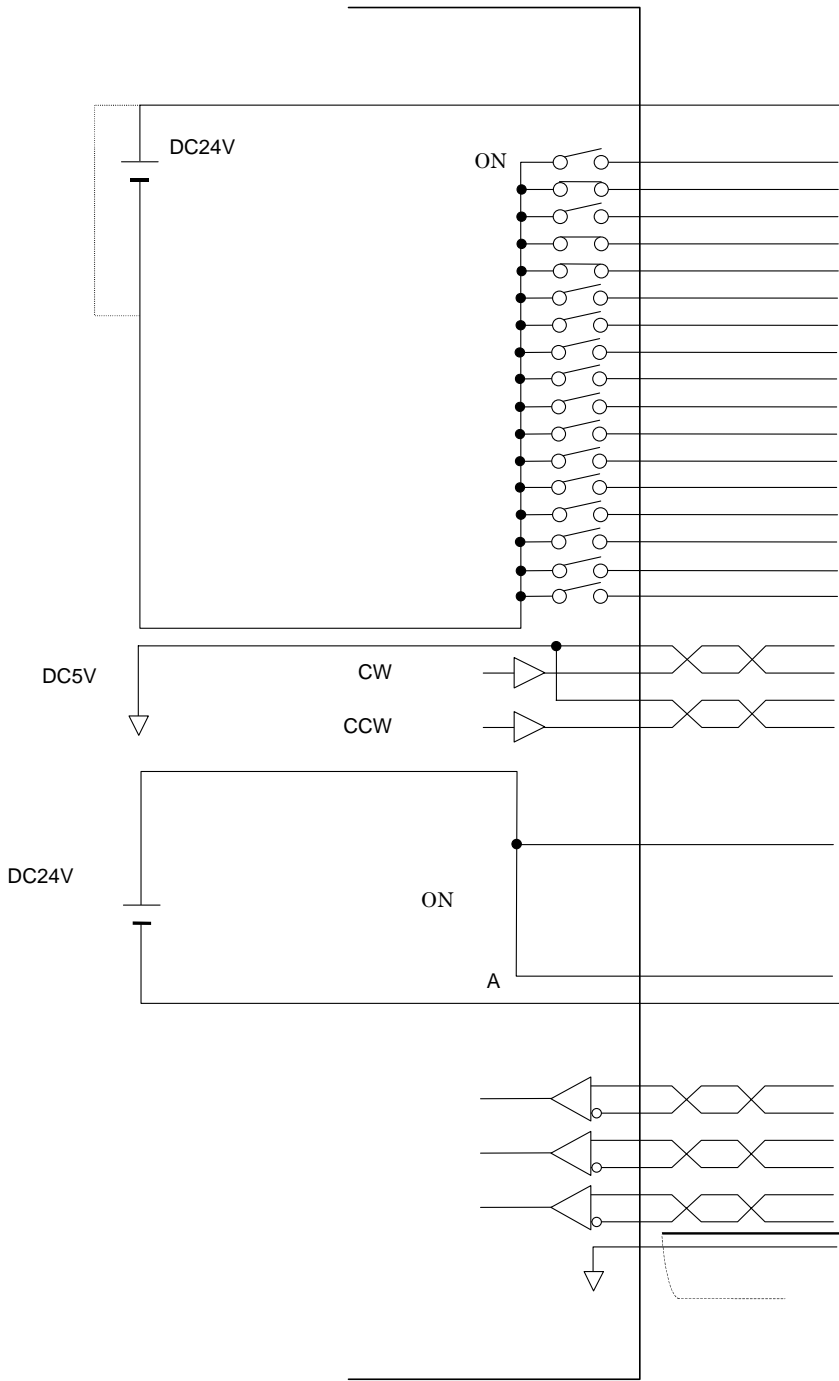


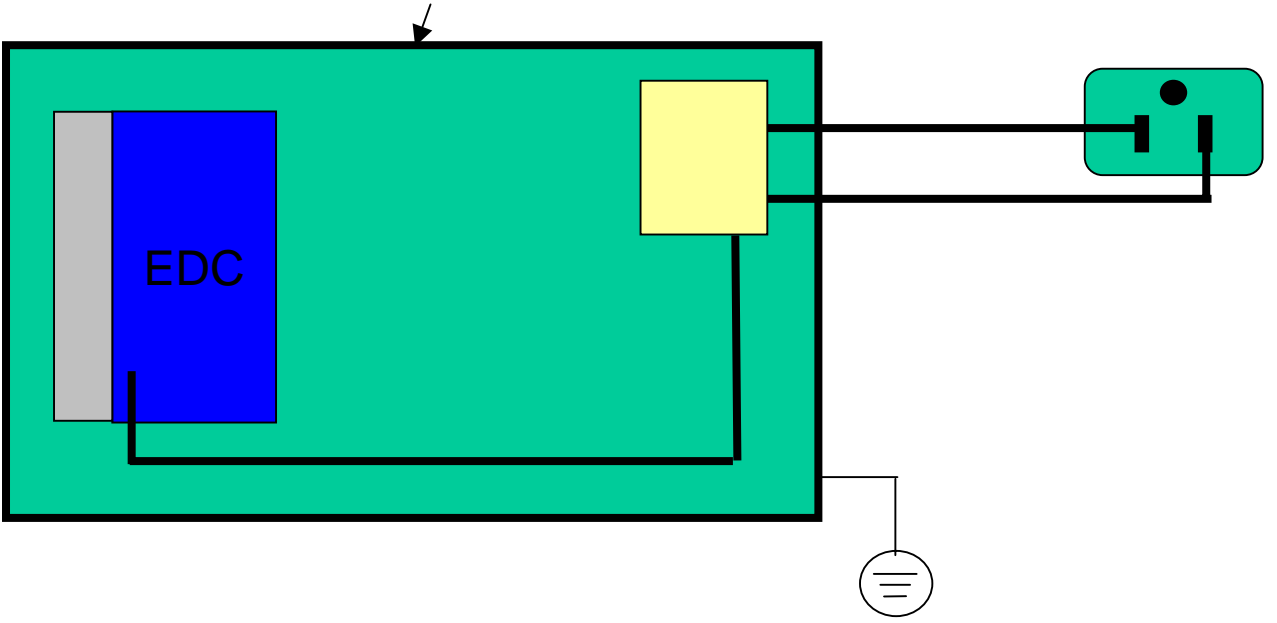
-
-

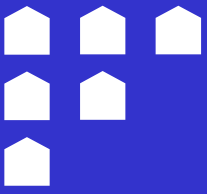


XY

0.5G







NSK

NSK