

緻密モーションを1行で指令 テクノ言語応用命令

「テクノ言語」は、緻密モーションを1行で指令します。軸・入出力の組み合わせや複合動作も、最小限の表現で簡単です。さらに特殊機能には専用命令も準備でき便利です。

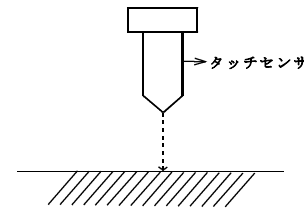
■高精度ラッチ

タッチセンス入力で、遅れゼロで位置計測をします。

例 SLIN X1000 Y2000 F3000 ;

◆応用 ツール長測定 3D形状測定 同期追従の基準

◆特徴 計測遅れなし 全軸の完全同期



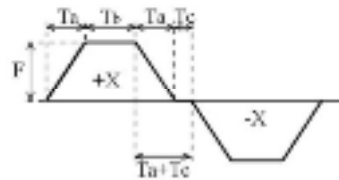
■オシレーション

往復動作を振幅・周期・回数などで指令します。

例 SWING X#1000 T#1001 C#1002

◆応用 研磨 高速穴あけ

◆特徴 多軸・多次元オシレーション
振幅補正(数十hzでも振幅縮小なし)
SWING中でも別の軸は通常に運転



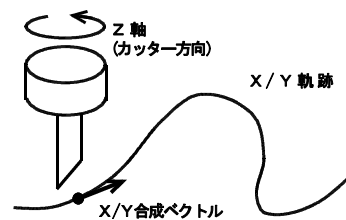
■接線・法線制御

自動・手動運転によらず、第3軸を他の軸の軌跡の接線や法線方向に自動制御します。

例 STNE ; 接線・法線制御有効

◆応用 カutting刃先 溶接トーチ 塗装ノズル

◆特徴 自律制御 ジョグ・パルス送りなどでも有効

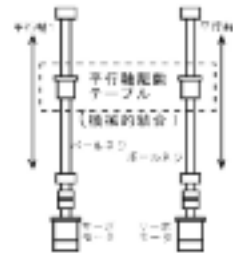


■同一指令2軸制御(平行軸)

2つの駆動系をあたかも1つの軸として運転します。

◆応用 大型ステージ ガントリマシン サーボプレス

◆特徴 2軸を意識しない運転・操作
市販のACサーボ(回転/リニア)



■巻き線命令

トラバース、ピッチ、主軸回転速度、主軸加減速、折り返し補正などのパラメタを直接指令します。

例 REEL X#1000 P#1001 S#1002 C#1003 A#1004

◆応用 巻き線機(整列巻き らせん巻き 高速巻き...)

◆特徴 一連の動作をまとめて指令 各マシンに最適な方式 特殊機構への対応

■リジッドタップ

主軸とZ軸を正確に同期させたタッピング命令

例 G84 Z±... R±... P... F... S±... ; (G言語表現)
Z点(穴底)座標 R点座標 ↑ Z軸ピッチ 主軸回転速度[RPM]
穴底でのドウェル時間[秒]

◆特徴 高精度な同期・穴底 サーボ/インバータ主軸 補間/追従方式の併用

■主軸同期制御

主軸回転に同期した補間動作です。

例 G32 X±... Z±... F... ; (G言語のねじ切り)

◆応用 旋盤のねじ切り 巻き線 サーボプレス 同期フィーダ

◆特徴 外部エンコーダをフィードバック情報として同期追従

■その他の専用命令

ご要望に応じて、専用命令を準備します。豊富なノウハウをもとに、確実に効率的に実現します。性能・使い勝手ともにベストです。

例 射出成形 ベンディング 座標回転(アライメント) 機構変換(ロボット機構)
特殊固定サイクル 外部同期 テンション/巻き取り制御 あらゆる専用動作