

# 電子の力が拓く—カム新時代



ロータリーエンコーダーの信号を内蔵マイクロコンピュータがキャッチ。機械式ロータリーカムとほとんど同一の動作を実現。



ミス検T1
ミス検T2
カウンタ
ダイハイト
デテクタ
エジェクタ
フィード
クリーニング
フィード
チェック
アドバンス
リターン

\*チャンネル名表示用シールがついています。

# 電子だから できた高機能

デジタルカムPS701はロータリーエンコーダーからの信号を、内蔵のマイクロコンピューター(CPU)でカウントおよび設定値との演算をして機械式ロータリーカムと殆んど同一の動作をします。さらにロータリーエンコーダーのZ相信号により、上死点位置で毎回転ごとに零度の確認を取っているため角度誤差の累積がありません。

バッテリーバックアップされたCPUと万全の耐雑音回路により電子的に絶対的動作を確立しています。またモーションデテクタ機能によりエンコーダー破損や回転機構の不調の場合もプレスを停止させることができます。さらにヒステリシス機能によりエンコーダーの回転入力にバックラッシュがあってもロータリーカムの出力がバタツクことはありません。

自動切換のデジタル回転計機能があり、プレスが連続して一回転以上回ると角度表示が回転数表示に自動的にかわります。また、プレスが停止すると瞬時にもとの角度表示にもどります。さらに無接点、有接点の出力を自由に本体内に内蔵できるため、コンパクトなシステムが組めます。

## デジタルカムPS-701 10大特徴

- ① 角度検出部とカム設定部が分離されているのでリモートセットできる。
- ② カムの設定が数値でできる。(デジタル設定)
- ③ プレスが回転中に設定変更できる。
- ④ プレスのクランク角度がデジタル表示される。
- ⑤ 角度検出部が設置済の場合、カムの増設は電氣的にできる。
- ⑥ 機械式カムと殆んど同一の動作である。(ヒステリシス付、逆転も可)
- ⑦ 回転計およびモーションデテクタ内蔵。
- ⑧ 無接点/有接点出力内蔵可
- ⑨ オプションで自動進角機能可能。
- ⑩ オプションでタイマーエジェクター機能可能。

●このカタログの内容は改良の為、予告なしに変更することがあります。



信頼のテクノロジー

杉山電機システム株式会社

本社：〒454-0873 名古屋市中川区上高畑1-30  
TEL.052-363-0501(代) FAX.052-351-7585  
関東営業所：〒336-0025 埼玉県さいたま市南区文蔵2-29-25  
TEL.048-866-5010 FAX.052-351-7585  
関西営業所：〒543-0011 大阪府天王寺区清水谷町3-19第3林ビル1号館303号  
TEL.06-6765-0807 FAX.052-351-7585

Reliable Technology

SUGIYAMA ELECTRIC SYSTEM INC.

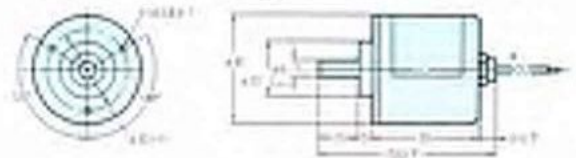
1-30 kamitakabata Nakagawa-ku Nagoya 454 JAPAN  
TEL.81-52-363-0501 FAX.81-52-351-7585

## PS-701 仕様

- 分割数 360分割/回転
- クランク角度表示 000~359(1度ピッチ)
- カム連数 4連/6連

搭載出力方式	オープンコレクタ	SSR	リレー
カム出力 (オープンコレクタ は別出力で全CH 標準装備です)	CH1	○	
	CH2	○	
	CH3	○	
	CH4	○	
	CH5	○	
	CH6	○	
モーションデテクタ出力			○

- オープンコレクタ(DC無接点出力)  
動作(復帰)時間 DC0~24V 100mAオープンコレクタ  
約100μS
- SSR(AC無接点出力)  
動作時間 AC100V 1A SSR  
1ms以下  
復帰時間 負荷電源の1/2サイクル+1ms以下
- リレー(有接点出力)  
動作時間 AC200V 2A リレー  
約5ms  
復帰時間 約1ms
- 最高回転数 1500SPM
- 回転数表示 999SPM
- モーションデテクタ応答時間 10ms~990ms 10msステップで設定可
- 停電記憶時間 1年以上
- 電源電圧 AC100/200V
- 外形寸法(設定部) 170W×120H×146D
- エンコーダー外形図



## ●オプション

### リリーシング自動進角機能について

リリーシングをエアシリンダで行っているNCレベラーフィーダー等では、寸動で合わせたリリース角度より実際の回転数で回した場合の角度がシリンダ等の動作時間のため遅れ適切な設定を困難にしていました。PS-701デジタルカムの自動進角機能は、まえもって設定されたリリース機構の動作時間に見合う角度を、回転数と合わせて計算のうえ、リリース開始または終了指令角度を自動的に進めることができます。

