

AC サーボモータによる位置決め制御

- ・サーボモータ HC-PRO53
- ・サーボアンプ MR-C10A1
- ・位置決めユニット QD75D1 (1 軸用)

○位置決め制御基本用語

- ・機械原点 (0, 0)
- ・現在値 (現在位置のアドレス)
- ・位置決めアドレス (目標値)

○アドレス指定方式

- ・アブソリュート指令方式
位置決め目標値にアドレスを指定する
- ・インクリメント方式
現在位置から位置決め目標位置までの移動量と移動方向を指定する

○送り現在値 バックアップメモリ

800 D100
801 > 32ビット ⇒ D101

[DMOV U0C\800 D100]