

アブソエミュレーションテスト

アブソエミュレーションモードでは保存停止コマンド実行または電源電圧低下により運転を停止し、位置情報を Flash メモリに保存します。このうち、保存停止コマンド実行による位置情報保存をサーボ支援ツールでテストが可能です。モード設定で位置制御モードを選択し、アブソエミュレーションを有効にしておいてください。

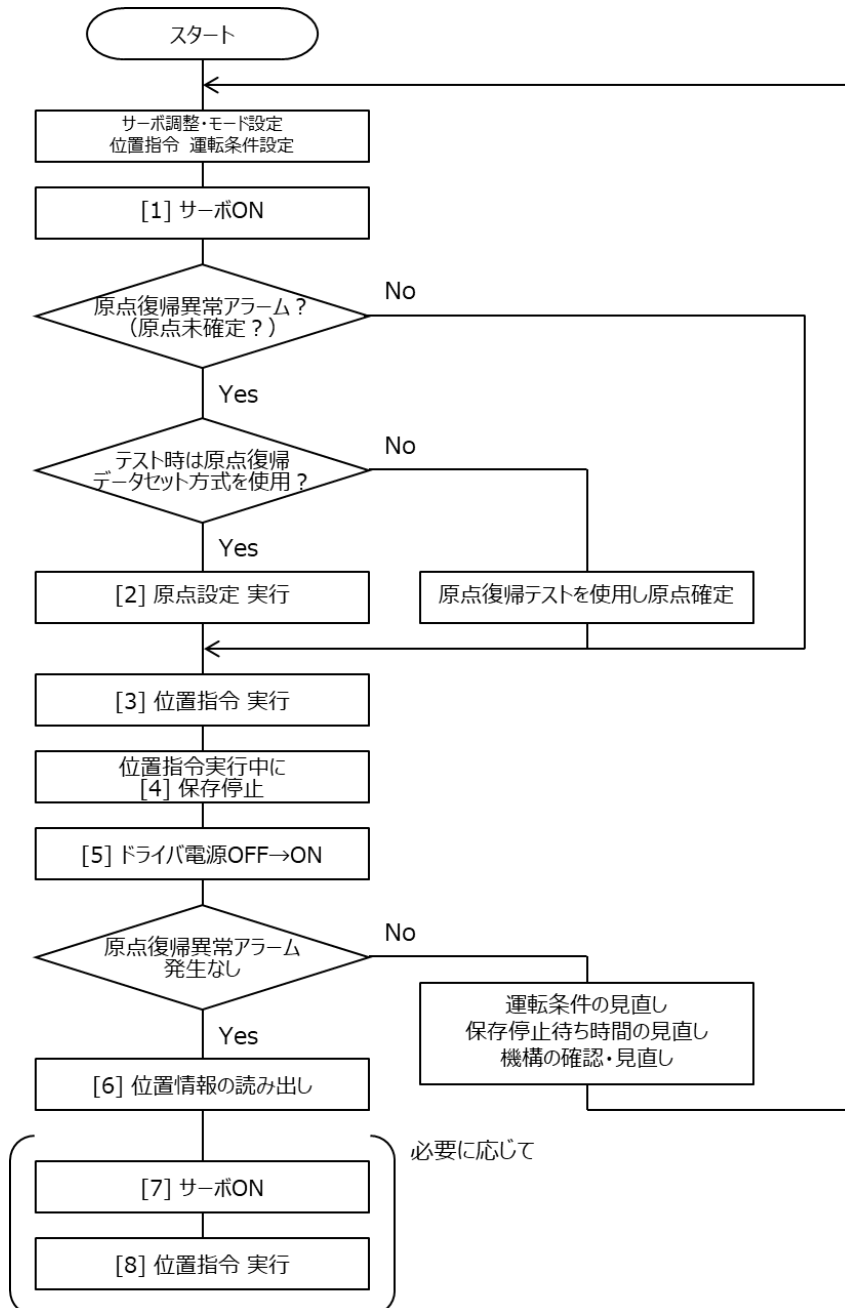
「試運転」をクリックし、「試運転」タブに切り替えた後「アブソエミュレーションテスト」をクリックし運転条件を設定してください。



①対象軸	<p>テストを行う軸を選択します。</p> <p>複数軸ある場合は、1 軸ずつテストを行ってください。</p>
②保存停止待ち時間	<p>保存停止コマンド実行後、モータが停止するまでの待ち時間を設定します。</p> <p>保存停止コマンドを実行すると、モータが運転中の場合は緊急停止し、モータが停止したことを検知すると、位置情報を Flash メモリに保存します。</p> <p>保存停止待ち時間を経過してもモータが停止していない場合、無応答状態になるのを防ぐため、その時点で強制的に位置情報を Flash メモリに保存します。この場合は正しい位置情報の保存ができておらず電源再投入後に原点復帰異常アラームが発生します。</p>
③負荷の移動量	<p>負荷の移動量を設定します。</p> <p>⑥で絶対量を選択した場合は、原点を基準とした目標地点の位置を設定してください。</p> <p>⑥で相対量を選択した場合は、現在地からの相対的な移動量を設定してください。</p>
④負荷の最大速度	<p>運転する最大速度を設定します。</p> <p>電子ギヤを設定している場合は負荷の運転速度を設定してください。</p>

⑤加速時間	最大速度までの加速時間を設定します。 減速時間も同じ値となります。
⑥移動量指定方法	絶対量：原点を基準とした移動量を設定する場合に選択してください。 相対量：現在地からの相対的な移動量を設定する場合に選択してください。

設定が完了したら[1]から[8]の工程を順番に実施することでアプソエミュレーションの動作を確認することができます。



アブソエミュレーションテスト時の注意事項

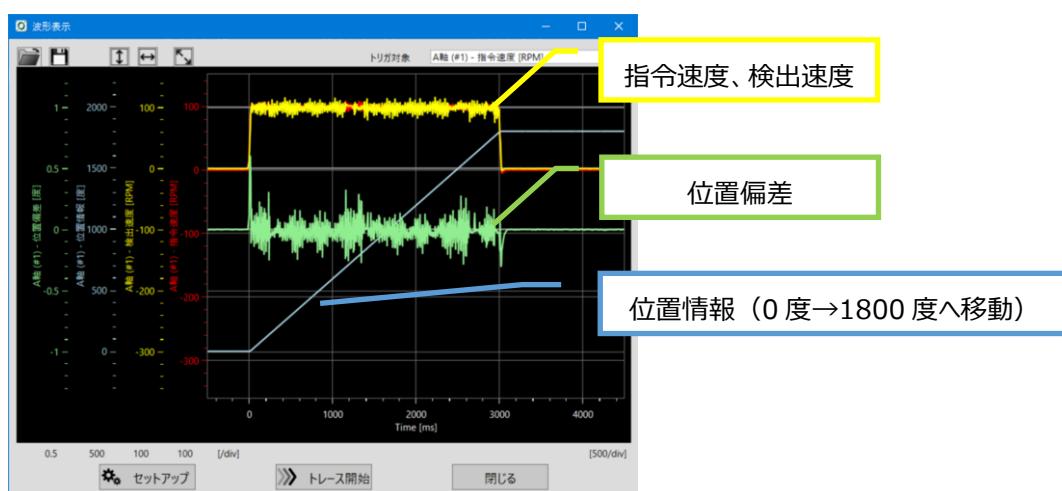
- ・ [4] 保存停止実行後は、RDY フラグが OFF となりその後の運転はできません。
- ・ [5] ドライバ電源を OFF→ON した際に原点復帰異常アラームが発生した場合は、Flash メモリに保存した位置情報と電源を再投入したあとの位置情報が異なることを示しています。

運転条件を見直す、保存停止待ち時間を見直すまたは機構を確認・見直す（電源 OFF 時に動くことがないか）など確認してください。

また、原点復帰異常アラームが発生した場合は、原点情報も失われていますので、再度原点を確定させてください。

アブソエミュレーションテストの実行例

通常運転（保存停止なし）



運転途中で保存停止



[1][7]	サーボOFF	ステータス: サーボON	位置情報
※サーボONしてください。			
[2]	原点設定 実行	ステータス: -	保存停止時 796.5011 [度]
[3][8]	位置指令 実行	ステータス: 位置指令動作中	電源再投入後 100.7478 [度]
※「3」位置指令 実行」のモータ動作中に「4」保存停止を押してください。			
[4]	保存停止	ステータス: 完了	位置指令開始時 0.0017 [度]
位置指令終了時 796.1256 [度]			
[5]	ドライバの電源をON→OFF→ONとしてください。		
[6]	位置情報の読み出し	ステータス: -	保存停止時と運転停止時の位置情報を表示

[1][7]	サーボOFF	ステータス: サーボON	位置情報
※サーボONしてください。			
[2]	原点設定 実行	ステータス: -	保存停止時 796.5011 [度]
[3][8]	位置指令 実行	ステータス: -	電源再投入後 796.2443 [度]
※「3」位置指令 実行」のモータ動作中に「4」保存停止を押してください。			
[4]	保存停止	ステータス: -	位置指令開始時 0.0017 [度]
位置指令終了時 796.1256 [度]			
[5]	ドライバの電源をON→OFF→ONとしてください。		
[6]	位置情報の読み出し	ステータス: 位置情報の読み出し完了	電源再投入後、読み出し時の位置情報を表示