

せいいち

に可能性あり

コスト削減のため配線を減らしたい
CO2削減のためモータをたくさん使いたい
よくあるテーマを再検討

ハードウェアPLC内蔵
位置決めコントローラ
せいいちシリーズ

設定プログラム画面



6軸制御+64点入力32点出力
MS01-P6I64O32



12軸制御+64点入力32点出力
MS01-P12I64O32

機器制御用 コントローラ

せいらいち



6軸/12軸の位置決めコントローラと
最大512点のIOを持ったハードウェアです。

仕様(標準品)		MS-G1PM4032(6軸)	MS-G1PM4032(12軸)
電源電圧		24V±20%	
消費電力		3W(本体のみ)	
サイズ		100×200×130	130×200×130
重量			
使用温度(保存温度)		0°～50° (-10～70°)	
使用湿度(保存湿度)		30～95%結露なきこと(30～95%結露なきこと)	
環境		粉塵・腐食性ガスなきこと	
準拠		機能準拠: D種準拠	
冷却方式		自然冷却	
制御軸数		6軸	12軸
制御番号		オープンコレクタ(Phase/Dir: CW/CCW切替)	
汎用入力IO		84点(32点から256点まで変更可能)	
汎用出力IO		32点(32点から256点まで変更可能)	
USB		Bプラグ×1	
RS232C		Dサブ9P×1	
専用入力		非常停止入力×1	
サイクルタイム		1ms	
最大ステップ		4096	
対応命令		LD,LD NOT,AND,AND NOT,OR,OR NOT,OUT,OUT NOT,PLF,PLS,RST,CNT,TIM,MOV(14命令)	
動作方式		専用ソフト回路によるステップ動作	
サイクルタイム		1ms	
位置決め方式		ソフトウェア演算によるリアルタイム位置決め	
加減速方式		台形、S字	
自動運転		ステップ方式(補完点/補完切替可能)	
ユーティリティ機能		4(並列、シリアル実行可能)	
ステップ数		各ユーティリティ毎に4096ステップ	
対応命令		POS,ARC,ABS,JOG,SUB...計25命令	
原点復帰		各軸毎に実行可能	
JOG		各軸毎に実行可能	
操作方法		内蔵PLCまたは、ソフト通信による	

最大12軸の制御が可能な
モーションコントローラと
せいらいち シリーズ
(12軸仕様)

1台で機能が実現でき簡単!

操作イメージ

スイッチ、ランプなどをIOへ配線しておけば、自由にプログラミング

一般的なラダープログラミングでIO制御を行えます。

位置決めプログラム

多軸を制御するため、基本仕様では位置決めコントローラを4セット内蔵、各軸自由に割り振ることが可能です。

プログラム画面
プログラム画面位置決めプログラムはステップ式各コントローラ4096ステップ実装

環境設定画面

お客様アプリの開発期間短縮に繋がるようプログラム、パラメータ設定、送受信機能をつままとめたDLLを公開



位置決めコントローラは、32ビットRISC CPUをベースにしました。シーケンサ機能は、ハードウェア化し安定した動作を実現しています。

単体でシーケンス動作、位置決めコントロール機能を有していますので、1台で装置の制御が可能になります。CPUが高速で処理に余裕があり、オプションでNCで使用されるGコードが実行できたり、お客様仕様のプログラミングにカスタマイズしたりすることも容易に出来ます。

パソコンともLAN, USB, RS232Cで接続出来ます。パソコン画面でGUI操作を行うことが可能です。

汎用のコントローラでは理想の制御が出来なかった。簡単な制御のために追加のPLCと配線が必要だった。いろいろな不便を解決できる能力を持ったコントローラです。

〒437-1115 静岡県袋井市湊936



メール info@enlaica.jp
電話 0538-24-0700

書類番号 K101020