

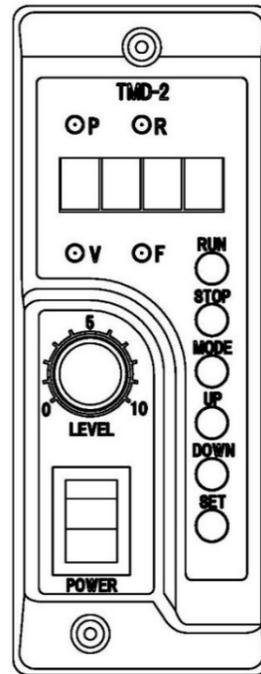


TAIMEI SEIKI CO.,LTD.

TMD-1 (1A)

TMD-2 (2A)

TMD-4 (4A)



取扱説明書

安全上のご注意

ご使用(据付、運転、保守、点検等)の前に、必ずこの取扱説明書とその他の付属書をすべて熟読し、機器の知識、安全の情報、注意事項のすべてについて習熟してからご使用下さい。

この取扱説明書では、安全注意事項のランクを「危険」「注意」として区分してあります。

⚠ 危険

取扱いを誤った場合に、危険な状態が起こり得て、死亡又は重症を受ける可能性が想定される場合。

⚠ 注意

取扱いを誤った場合に、危険な状態が起こり得て、中程度の障害や軽傷を受ける可能性が想定される場合及び部的損害だけの発生が想定される場合。

⚠ 危険

全般

- 活線状態で作業しないで下さい。感電のおそれがあるため、必ず元電源を切って作業して下さい。

配線

- 感電や火災のおそれがあるため、電源ケーブル、出力ケーブル等の結線は取扱説明書にそって実施して下さい。
- 感電のおそれがあるため、電源ケーブル、出力ケーブル等を無理に曲げたり、引っ張ったり、挟み込んだりしないで下さい。

据付

- 感電のおそれがあるため、アース用端子又はアース接地指示部を確実に接地して下さい。
- 高い場所や転倒しやすい台に設置する場合は、条件により落下、転倒のおそれがありますので、落下、転倒防止の処置をして下さい。
- 地震等の天災による事故については、責任を持ってません。

⚠ 注意

全般

- お客様による製品の改造は、当社の保証範囲外ですので、責任を負いません。
- 銘盤、シール等を取り外さないで下さい。

輸送、運搬

- 製品の落下によりけがのおそれがあるため、梱包状態でも積み上げて輸送運搬しないで下さい。

保管

- 屋外、湿度の高い場所、湿度変化の激しい場所に置かないで下さい。
- 梱包状態でも二段以上積み上げないで下さい。

廃棄

- 一般産業廃棄物として処理して下さい。

目次	
[1] 機能と特徴	1
[2] 仕様	2
2.1. おもな仕様	2
2.2. 主要寸法と取付参考寸法	3
[3] 各部の名称と説明	4
3.1. 操作パネル	4
3.2. 操作パネルと側面パネル	5
3.3. 内部接続端子と切換スイッチ	6
[4] はじめて使用される場合	7
[5] 各配線から電源投入と運転・停止まで	8
5.1. 電源入力線の接続	8
5.2. 振動体出力線の接続	8
5.3. 電源電圧の設定	9
5.4. 外部入出力端子(TB1/TB2)	9
5.5. 「TB1」端子	10
5.6. 「TB2」端子	10
5.7. 制御入出力回路	11
5.8. 外部入出力端子(TB1)の詳細	13
5.9. 外部入力端子(TB2)の詳細	14
5.10. 停止入力1と2の使用方法について	14
5.11. 停止入力信号の反転について	14
5.12. 電源の投入	15
5.13. 操作パネルからの運転と停止	15
5.14. 操作パネルと外部入力信号の運転／停止の優先順位	16
[6] モードの構成と切換	17
6.1. モードの構成	17
6.2. 各モードへの切り換え	17
[7] 運転モード	18
7.1. 運転／停止	18
7.2. 周波数の調整	19
7.3. 周波数調整のポイント	20
7.4. 電圧の調整	21
[8] パラメータモード 動作条件設定	22
8.1. パラメータについて	22
8.2. パラメータの設定手順	22
[9] パラメータの詳細	24
9.1. 《ONタイマ》	24
9.2. 《OFFタイマ》	24
9.3. 《停止1論理反転》	25
9.4. 《停止2論理反転》	25
9.5. 《停止入力の論理積の反転》	26
9.6. 「パーツフィーダの運転／停止状態」と「パラメータ No.2～4 の設定」の対応表	27
9.7. 《定振幅》	28
9.8. 《トリップ電流値》	28
9.9. 《スローアップ時間》	28
9.10. 《スローダウン時間》	29
9.11. 《FBゲイン》	29
9.12. 《定振幅センサ設定》	29
9.13. 《停止入力2使用／未使用》	29
9.14. 《出力計数》	29
[10] チャンネル運転モード	30
10.1. チャンネルとは	30
10.2. チャンネルの切り換え方法	31
10.3. チャンネル運転モード時の電圧設定方法	32
10.4. チャンネル運転モード時の周波数設定方法	33
10.5. チャンネル選択時のパラメータの設定	33
10.6. 運転モード(チャンネル No.0)への戻り方	33
10.7. 各チャンネルの運転方法(正面パネルでのチャンネル切換)	34
10.8. 各チャンネルの運転方法(外部入出力端子からのチャンネル切換)	35
10.9. チャンネル No.1～3 の運転時の注意	35
[11] 定振幅運転	36
11.1. パーツフィーダへの定振幅センサの取り付け	36
11.2. パラメータの設定	36
11.3. 定振幅運転時の出力電圧の調整	37
11.4. フィードバックゲイン(FBゲイン)の調整	37
11.5. 定振幅運転時の異常	37
[12] アラーム表示分類表	38
[13] トラブルの対処法 Q&A	39
[14] オプション	40
14.1. 定振幅センサ	40
[15] 付録1 信号線の接続例	41
15.1. オーバーフローセンサとPLC 両方で制御する場合	41
15.2. PLC からLFとPFの連動運転をさせるための接続	42
15.3. ホッパーコントローラ(THP/THL)との接続	44

[1] 機能と特徴

運転/停止をパネルと外部信号の両方で行なえます

外部からの停止信号の入力は「停止入力1」「停止入力2」の2系統があります。各入力信号の反転(NOT 論理)、AND 動作も可能です。

外部での運転状態のモニタも可能

運転状態は、パネルのLEDで確認できるだけでなく、外部出力端子からの信号によって運転/停止状態のモニタが可能です。またアラーム発生も外部からモニタが可能です。

ディレイタイマ機能

運転開始時のオンディレイタイムと、運転停止時のオフディレイタイムを個別に設定できます。オーバーフロー制御などでセンサ側にディレイ設定ができなくても、スムーズな運転/停止制御を行なうことができます。

ソフトスタート・ストップ機能

運転直後の振動の立ち上がりや、停止直前の振動体の動作がスムーズに行なえます。

動作条件の切換機能(チャンネル設定)

あらかじめ、運転条件をチャンネル(CH)設定することにより、4パターン異なる出力電圧や、周波数による運転切換が可能です。チャンネル切り換えは操作パネルだけでなく、外部入出力端子による入力信号でも切り換えが可能です。

運転状況の表示

運転中の出力電圧、周波数、異常内容などを7セグLEDで表示します。デジタル表示なので現在の状態が一目でわかり、調整も簡単です。

定振幅運転

オプションの定振幅センサを接続することにより、振動レベルを安定させた運転が可能です。(※TMD-2、TMD-4 で接続可能)

センサーモード切換

メイン基板上のジャンパーピンにより、NPN-PNP 機器に対応可能です。

操作パネルの本体からの分離

ドライバー部と操作パネルを分離することができます。

[2] 仕様

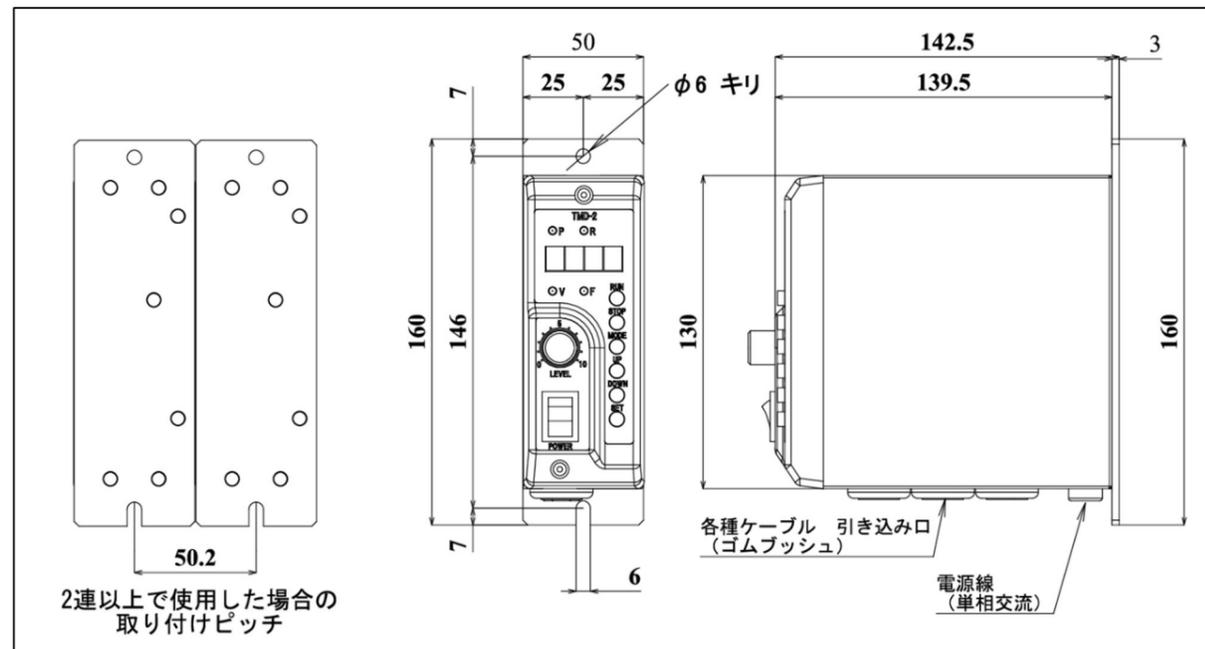
2.1. おもな仕様

	TMD-1	TMD-2	TMD-4
電源			
電源電圧	AC100~120V / 200V~230V ±10%(切換スイッチで変更)		
電源周波数	50 / 60Hz		
環境			
使用温・湿度	温度 0~40°C, 湿度 0~90%(結露のないこと),		
使用環境	腐食性ガス・粉塵のないこと		
外形・重量			
寸法	(幅)50×(高さ)160×(奥行)142.5	(幅)75×(高さ)160 ×(奥行)142.5	
重量	0.9 Kg	1.2 Kg	
出力			
出力電圧	0~100V / 0~250V		
出力周波数	40.0 ~ 400.0Hz		
最大出力電流	1.0A	2.0A	4.0A
駆動方式	PWM 駆動		
外部制御入力			
停止入力	端子台・2系統(各入力論理切換可、AND動作可)		
定振幅運転	不可	可	
チャンネル指定入力	1~3チャンネル	フィードバック無し時 1~3チャンネル フィードバック有り時 0~3チャンネル	
外部制御出力			
RUN出力	運転中に信号を出力(論理切換可)		
アラーム出力	過電流・過温度による停止時に信号を出力		

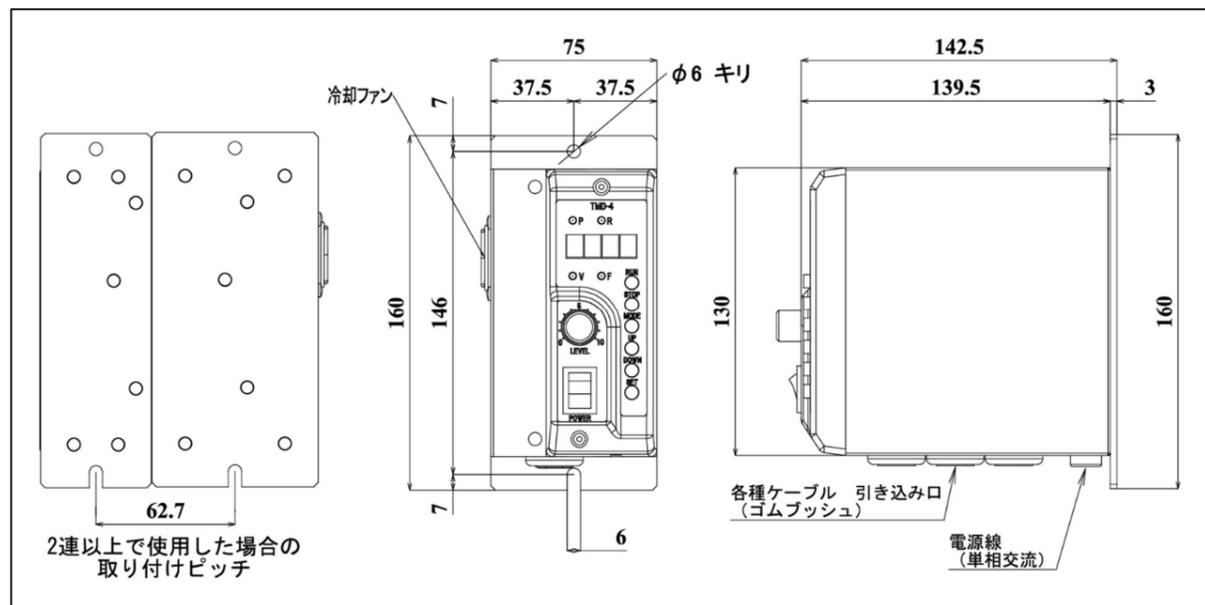
外部入出力端子仕様	TB1/TB2
定格適合電線	単線: φ0.65(AWG22)、撚線:0.32 mm ² (AWG22)、素線径: φ0.12mm 以上
使用可能電線範囲	単線: φ0.32mm~φ0.65mm(AWG28~AWG22)、 撚線:0.08 mm ² ~0.32 mm ² (AWG28~AWG22)、 素線径: φ0.12mm 以上
標準剥き線長	9~10mm

2.2. 主要寸法と取付参考寸法

TMD-1/TMD-2



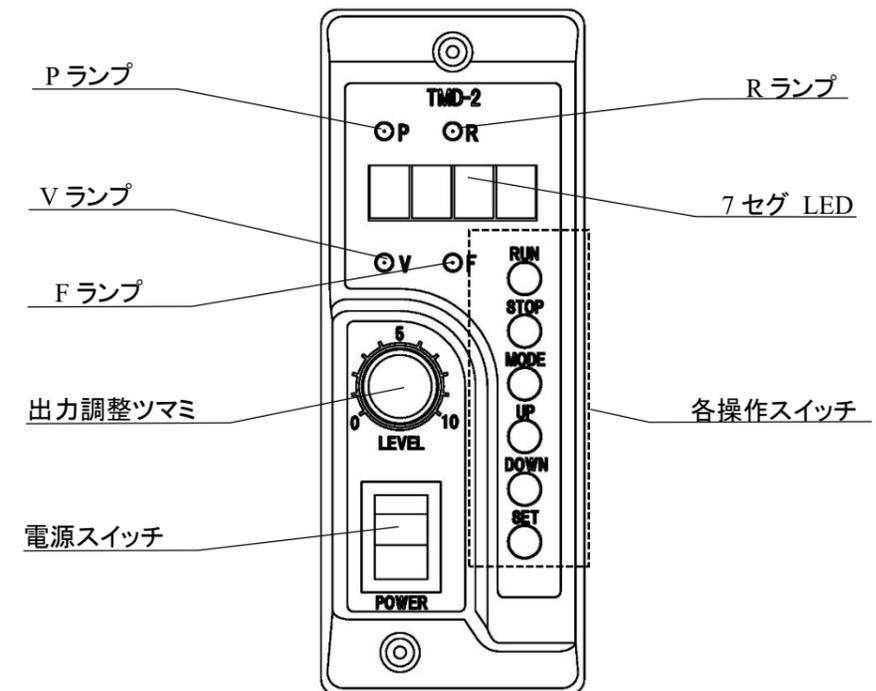
TMD-4



※TMD-4 を設置する場合は冷却ファンを塞がないように設置してください。

[3] 各部の名称と説明

3.1. 操作パネル



- 電源スイッチ …… 電源をON/OFFします。
- 出力調整ツマミ …… 出力電圧の調整をします。
- Pランプ (電源 LED 赤) …… 電源ランプです。電源が入ると点灯します。
- Rランプ (RUN LED 緑) …… 運転中は点灯、一時停止は点滅、停止中は消灯します。
- Vランプ (電源 LED 赤) …… 7セグLEDが電圧値を表示中に点灯します。
<注> 1~3CHのデータ変更可能時には点滅します。
- Fランプ (周波数 LED 赤) …… 7セグLEDが駆動周波数を表示中に点灯します。
<注> 1~3CHのデータ変更時には点滅します。
- 7セグLED表示部 …… 出力電圧、周波数、エラーコード、パラメータデータなどを表示します。



- 各操作スイッチ …… RUN、STOP、UP、DOWN、MODE、SET の各ボタンは表示モード切り換えや各設定値の入力をします。

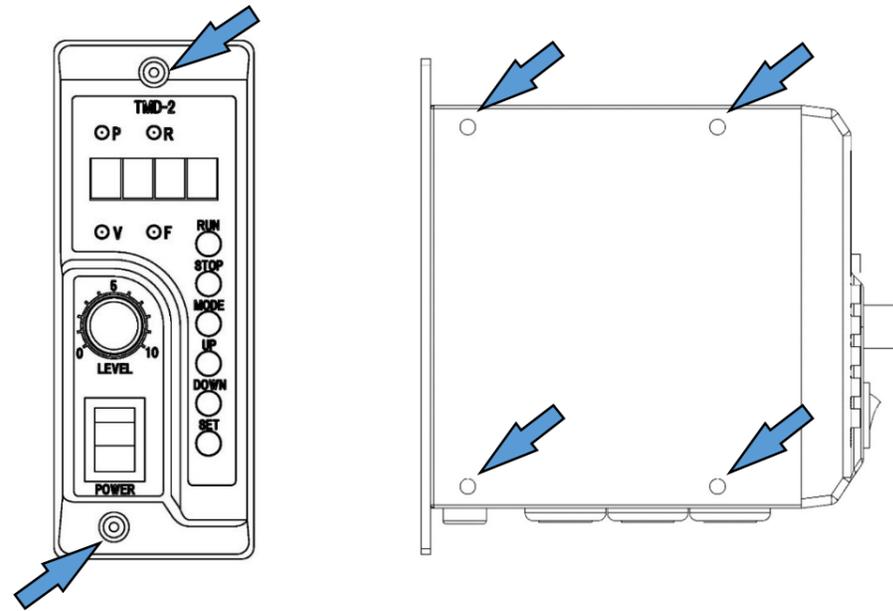
3.2. 操作パネルと側面パネル

電源や振動体の配線、各種信号線、センサなどを接続する場合は、操作パネルと側面パネルをあけます。

操作パネルを開くときは、上下のプラスネジ(2本)を緩めてください。プラスネジは脱落防止になっています。

※操作パネルへの配線がありますので、開ける際はパネルを強く引っ張らないでください。

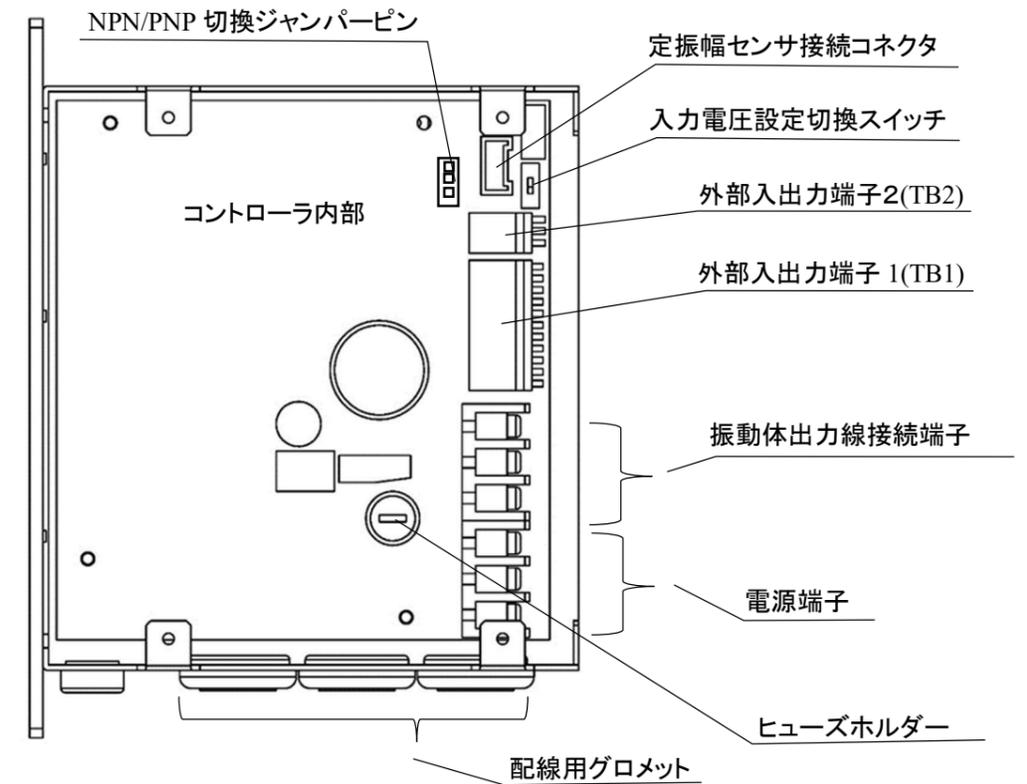
※側面パネルのネジ(4本)は小さいので紛失に注意してください。



⚠危険

操作パネルを開くときは必ずメインブレーカ等でコントローラへの電源供給を遮断してから行うこと。感電する恐れがあります。

3.3. 内部接続端子と切換スイッチ



入力電圧設定切換スイッチ

入力電圧を設定します。電源電圧に合わせて切り換えてください。▶【電源入力線の接続】(P.8)

電源端子

AC100/200Vのコントローラ電源供給端子です。コントローラから出ている電源入力線を接続します。

振動体出力線接続端子

振動体(パーツフィーダ)側への出力線を接続します。AC 端子に電力線、FG 端子にアース線を確実に接続してください。

外部入力端子1(TB1)

PLC等からのコントローラの運転/停止入力信号、および外部へのコントローラの状態のモニタ信号を接続します。▶【「TB1」端子】(P.10)

外部入力端子2(TB2)

オーバーフローセンサアンプやPLCからの一時停止の入力信号を接続します。▶【「TB2」端子】(P.10)

定振幅センサ接続コネクタ

オプションの定振幅センサを接続します。

NPN/PNP 切換ジャンパーピン

外部からの停止入力1/2信号を NPN か PNP かに切り換えます。

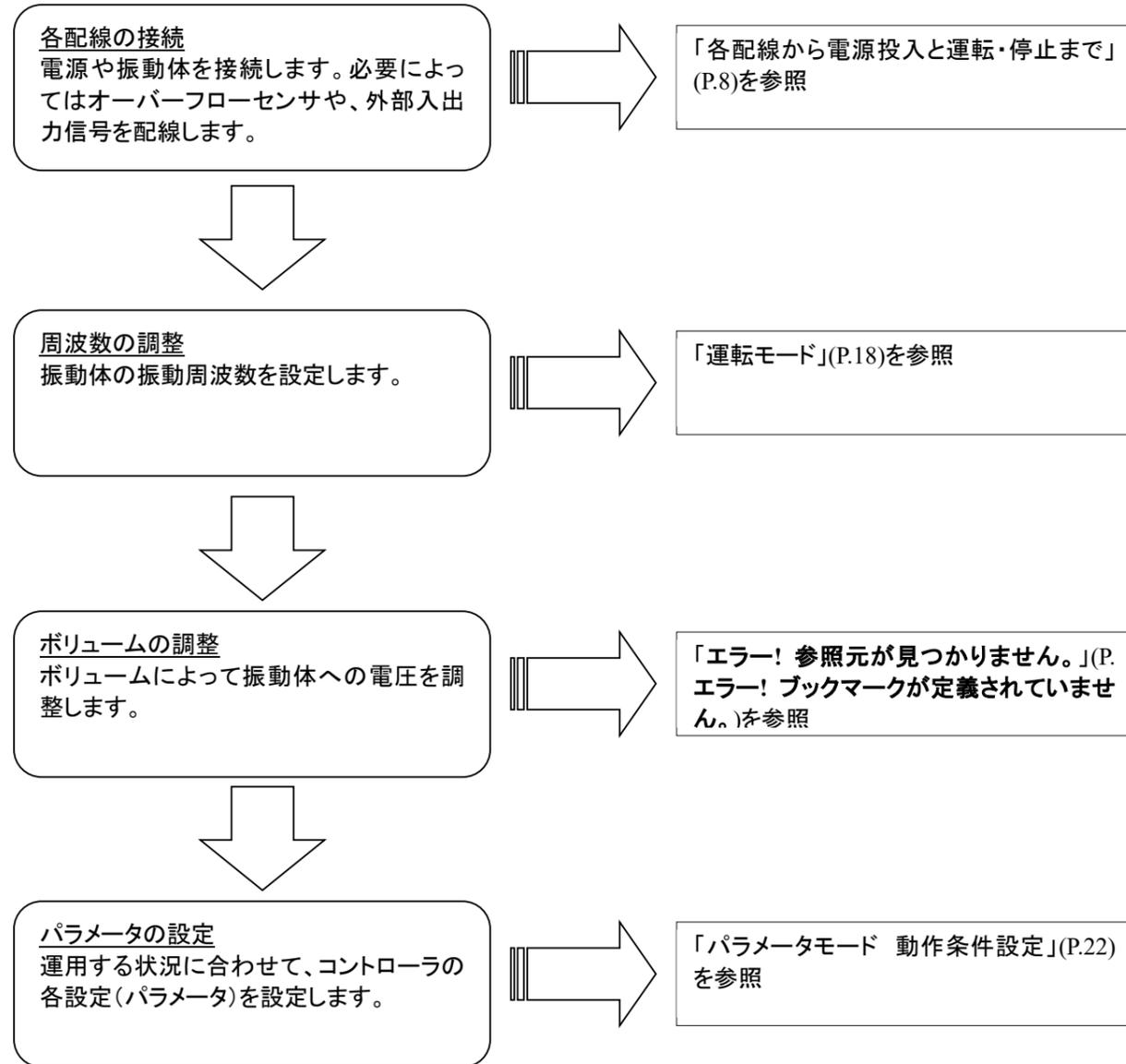
ヒューズホルダー

φ5.2×20mm 規格のガラス管ヒューズが入っています。

[4] はじめて使用される場合

コントローラをご購入後はじめて使用する場合は、下記に従い入出力の接続や各種機能の設定を行って下さい。振動体とセットで購入頂いた場合は弊社にて設定済みです。

運転までの流れ



[5] 各配線から電源投入と運転・停止まで

5.1. 電源入力線の接続

電源入力線を接続してください。

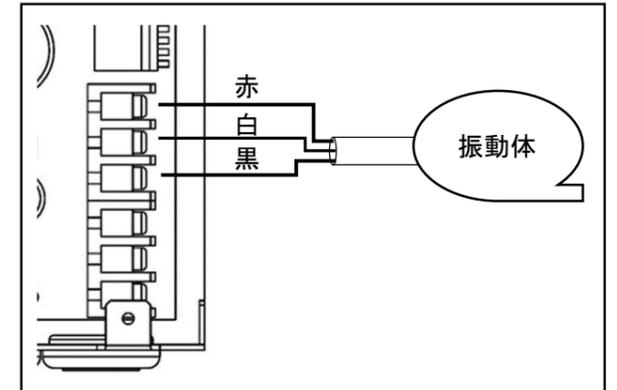
端子	配線色	接続先	備考
AC	白	単相 100/200V	電圧は、接続するパーツフィーダの電圧に合わせてください。周波数は50Hz/60Hz兼用です。
AC	黒		
FG	緑	アース	アース線は必ず接地をしてください。

5.2. 振動体出力線の接続

振動体(パーツフィーダ)側への出力線を接続します。なお、振動体によって配線色が異なります。注意してください。

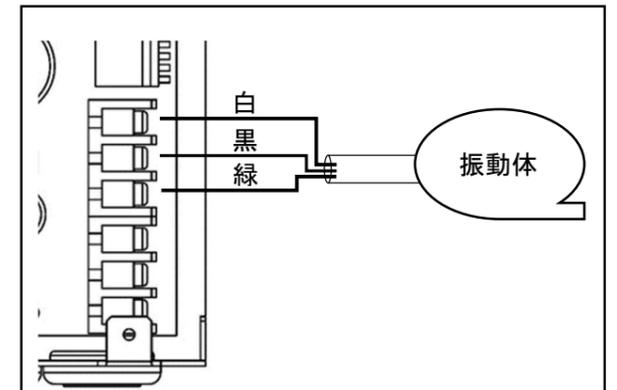
振動体の線が「赤」「白」「黒」の場合

線色	接続先端子
赤	OUT
白	OUT
黒	FG



振動体の線が「白」「黒」「緑」の場合

線色	接続先端子
白	OUT
黒	OUT
緑	FG

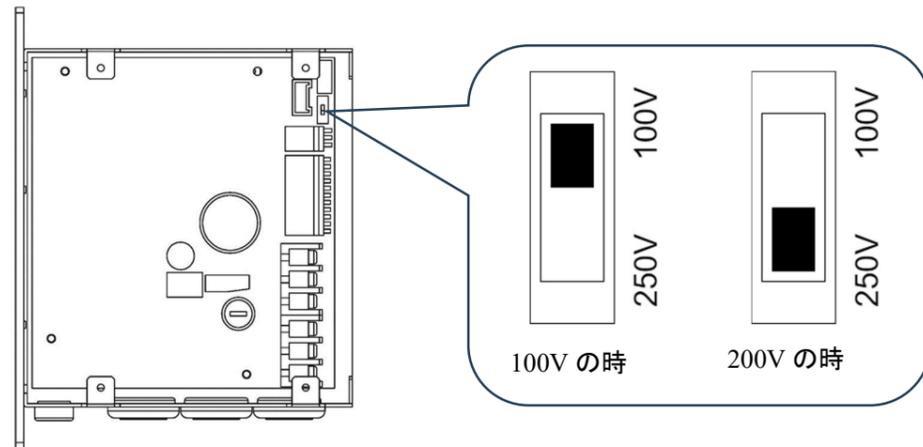


△危険

配線は間違えず確実にこなってください。誤って配線すると機材の故障や火災の危険があります。

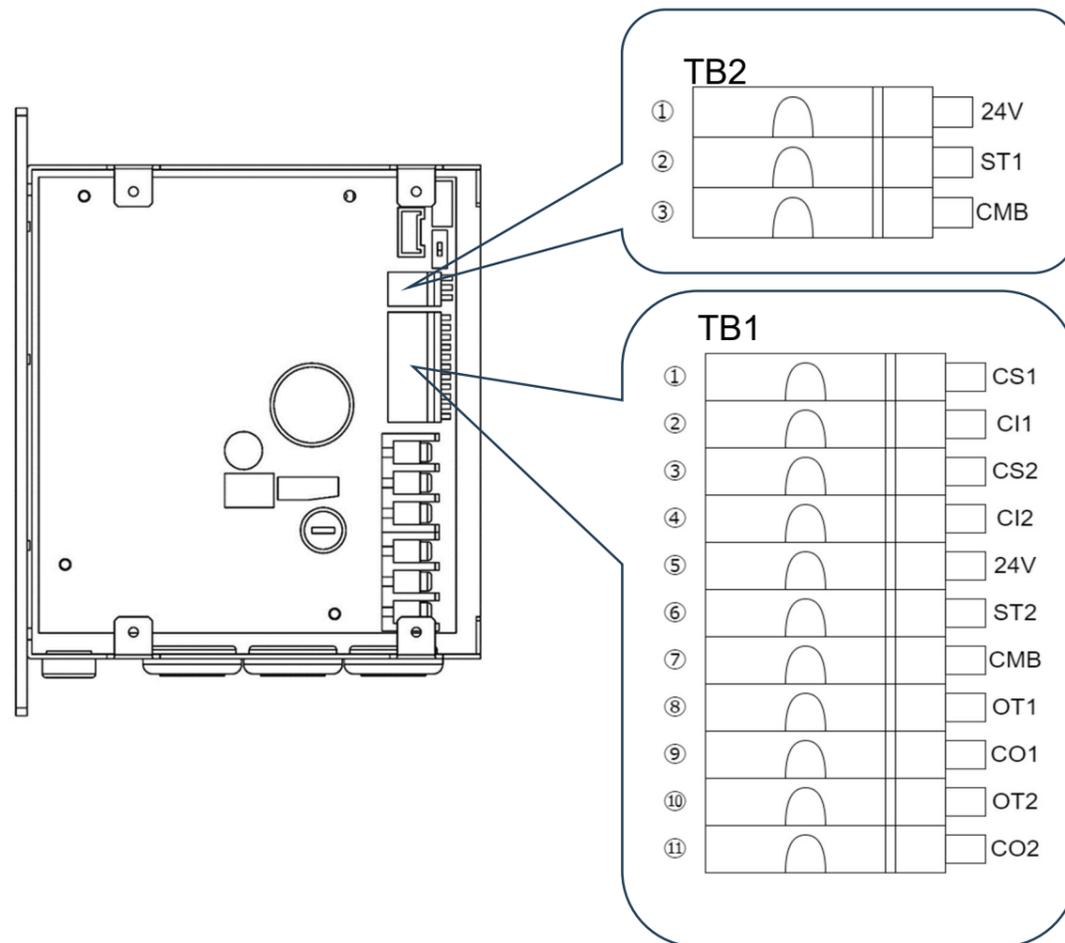
5.3. 電源電圧の設定

コントローラへ供給する電源電圧を設定します。
100Vの場合は「100V」側へ、電源電圧が200Vの場合は、「250V」側に切り換えてください。



5.4. 外部入出力端子 (TB1/TB2)

この端子にオーバーフローセンサ、もしくはPLCからの入出力信号線を配線します。



5.5. 「TB1」端子

この端子でチャンネル切換、「停止入力2」の運転/停止制御とコントローラの状態をモニタすることが出来ます。
▶【停止入力1と2の】(P.14)

TB1	端子 No,	表記	動作
	1	CS1	チャンネル指定 0bit +
	2	CI1	チャンネル指定 0bit -
	3	CS2	チャンネル指定 1bit +
	4	CI2	チャンネル指定 1bit -
	5	24V	停止入力2用24V出力
	6	ST2	停止入力2信号(STP2)
	7	CMB	停止入力2用GND
	8	OT1	運転中モニタ出力信号
	9	CO1	運転中モニタ出力信号コモン
	10	OT2	アラーム出力信号
11	CO2	アラーム出力信号コモン	

5.6. 「TB2」端子

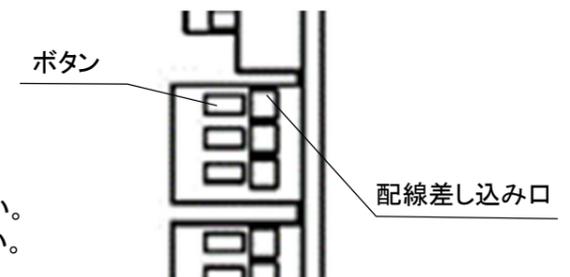
この端子にオーバーフローセンサや PLC を接続することで、コントローラの運転/一時停止制御ができます。
▶【停止入力1と2の】(P.14)

TB2	端子 No,	表記	動作
	1	24V	停止入力1用24V 出力
	2	ST1	停止入力1信号(STP1)
	3	CMB	停止入力1用GND

配線接続方法

- ① 穴の左側にあるボタンを押込む
- ② 被覆を剥いた配線を穴に差し込む
- ③ ボタンを離す

※差し込んだ後は線が抜けないことを確認してください。
※隣の配線とショートしていないことを確認してください。



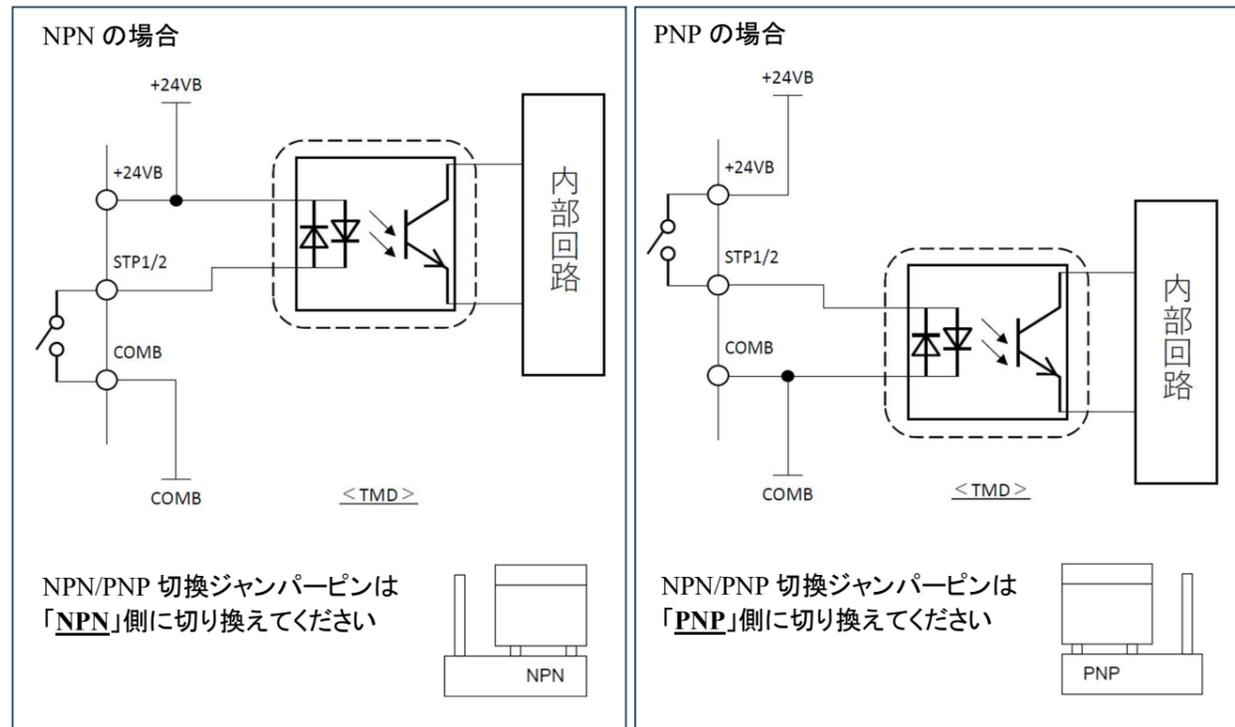
△危険
配線作業を行う際は必ずメインブレーカ等でコントローラへの電源供給を遮断してから行うこと。感電する恐れがあります。

Note:
TB1、TB2 への電線仕様や剥き線長さについては【おもな仕様】(p. 2)を参照してください。

5.7. 制御入出力回路

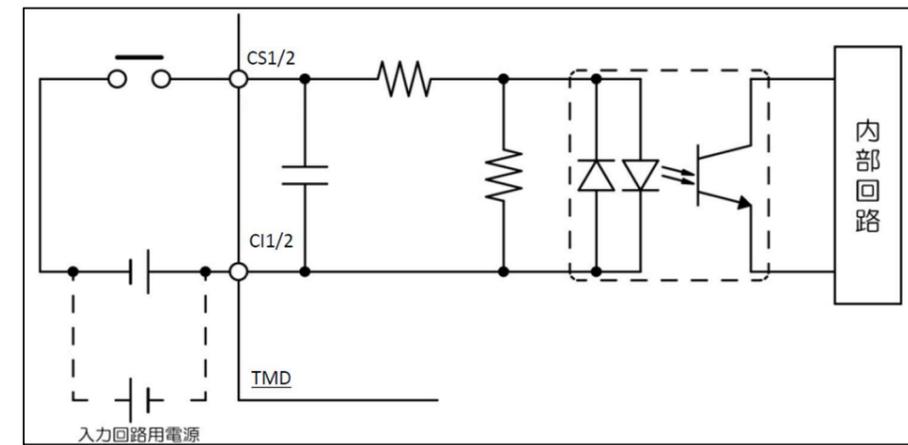
停止信号接続図

TB1 の「停止入力2信号」、TB2 の「停止入力1信号」の接続回路図です。



Note:
外部電源使用時には+24VB(24V)へ接続しないでください。

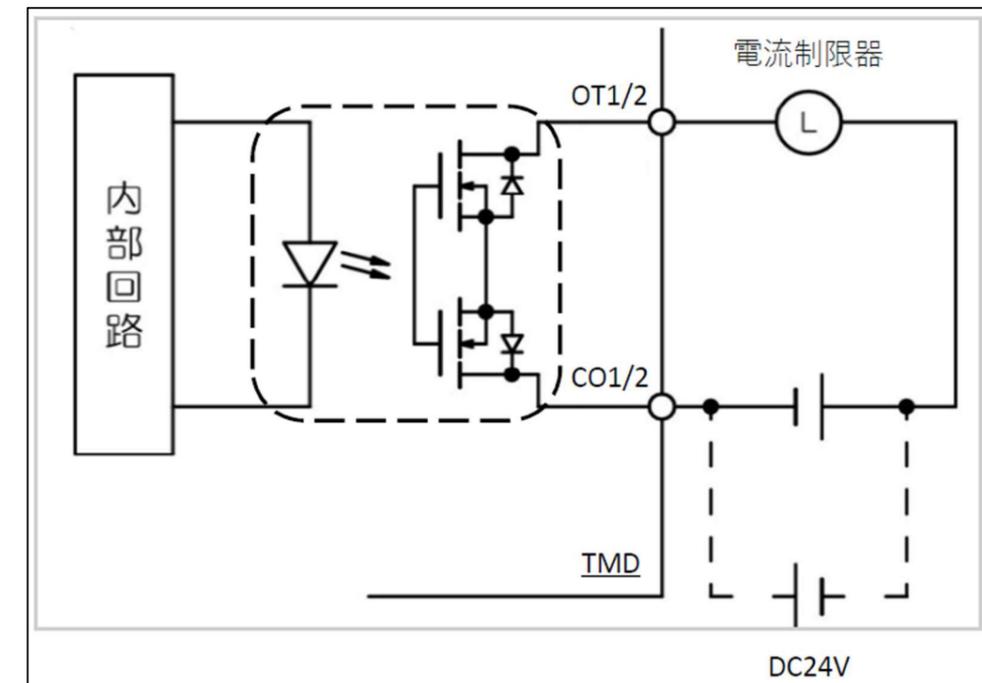
チャンネル指定信号接続図



Note:
※CS1/2、CI1/2 は説明では便宜上「+/-」を記載していますが、無極性です。
※CI1 (No,2)と CI2(No,4)は内部で接続(ショート)していません。個別に配線してください。

外部出力信号接続図

「運転中モニタ出力信号」「アラーム出力信号」は下記のように接続してください。



Note:
※OT1/2 に 24V を直接印加しないでください。故障の原因となります。(電流制限をしてください)
※CO1 (No,9)と CO2(No,11)は内部で接続(ショート)していません。個別に配線してください。

5.8. 外部入出力端子 (TB1) の詳細

端子 No.①～④ 「チャンネル指定 0bit」(CS1/CI1) 「チャンネル指定 1bit」(CS2/CI2)信号
自動運転モードでチャンネル(CH)を指定する場合、この2つの信号を2進数として、チャンネル番号を指定します。▶【チャンネル】(P.30)

チャンネル番号	CS1/CI1	CS2/CI2
チャンネル No.0	OFF	OFF
チャンネル No.1	ON	OFF
チャンネル No.2	OFF	ON
チャンネル No.3	ON	ON

端子 No.⑤～⑦ 「停止入力2信号」

PLC 等からコントローラの「運転」「一時停止」を制御する信号です。
TB2 の「停止入力1」(ST1)にオーバーフローセンサ等を接続して、かつ PLC で運転/一時停止制御したい場合は、こちらに信号を入れます。▶【停止入力1と2の】(P.14)

Note:
コントローラにオーバーフローセンサを接続しないで、PLC 等の外部機器で運転/一時停止制御を行いたい場合は TB2 端子の「停止入力1」を使用してください。

TB1 の「停止入力2」を使用する場合は、パラメータの変更が必要です。【パラメータモード 動作条件設定】(p.22)を参照してください。

端子 No.⑧～⑨ 「運転中モニタ出力信号」

振動体の運転/停止状態を出力します。ON で運転中、OFF で停止(一時停止含む)の状態となります。

端子 No.⑩～⑪ 「アラーム出力信号」

コントローラでアラームが発生しているとき出力します。
アラーム発生中で ON、アラームが発生していない状態では OFF となります。

Note:
配線については【制御入出力回路】(P.11)を参照してください。

コントローラとオーバーフローセンサや PLC、弊社ホッパーコントローラとの接続については、【付録1 信号線の接続例】(P.41)参考にしてください。

5.9. 外部入力端子 (TB2) の詳細

端子 No.①～③ 「停止入力1信号」

オーバーフローセンサや PLC 等からコントローラの「運転」「一時停止」制御する信号です。

ST1 の信号が ON になると、一時停止(Rランプ点滅)します。OFF になれば RUN します。(この論理はパラメータで反転が可能です。▶【パラメータモード 動作条件設定】(P.22))

- オーバーフローセンサを使って「運転」「一時停止」制御をする場合は、この端子にオーバーフローセンサを接続してください。
- オーバーフローセンサを使わずに PLC 等からの外部信号で「運転」「一時停止」制御をする場合は、この端子に PLC からの信号線を接続してください。
- オーバーフローセンサと PLC の両方を接続する場合は、TB2 にオーバーフローセンサを、TB1 の「停止入力2信号」に PLC からの信号線をそれぞれ接続してください。

Note:
① 接続できるセンサは「NPN トランジスタ出力タイプ」、「PNP トランジスタ出力タイプ」、「無電圧有接点タイプ」が使用できます。
② センサに供給される電源の電圧は24Vです。よって接続できるセンサは 12～24V で動作するセンサに限ります。

5.10. 停止入力1と2の使用方法について

コントローラには「停止入力1」と「停止入力2」の2系統の停止入力があります。
優先順位は「停止入力1」>「停止入力2」となります。

「オーバーフローセンサのみ」、またや「PLC のみ」など1系統(1信号)のみで運転/一時停止したい場合は、TB2 端子の「停止入力1」を使用してください。

TB1 端子の「停止入力2」はコントローラを2系統の制御信号で運転/一時停止したい場合に使用します。
例えばオーバーフローセンサと PLC からの2系統信号の両方で「運転」「一時停止」制御(AND 制御)を行いたいときに、PLC 信号を「停止入力2」に入力します。

Note:
「停止入力2」を使用する場合は、パラメータの設定が必要です。
▶【パラメータモード 動作条件設定】(P.22)

5.11. 停止入力信号の反転について

コントローラの「停止入力1」信号と「停止入力2」信号は、パラメータ初期設定では「信号ONで一時停止」となります。(ONで一時停止、OFFで運転)
この制御はコントローラの各種設定(パラメータ設定)で反転させることができます。
▶【パラメータモード 動作条件設定】(P.22)

5.1 2. 電源の投入

電源を接続する前に、電源線を接続して、コントローラ内部の「入力電圧設定切換スイッチ」の設定を確認してください。▶【電源入力線の接続】(P.8)

出力調整ツマミを「0」の位置に合わせてから、電源スイッチを入れます。

「Pランプ」が点灯して、7セグLED部に数値が表示されます。

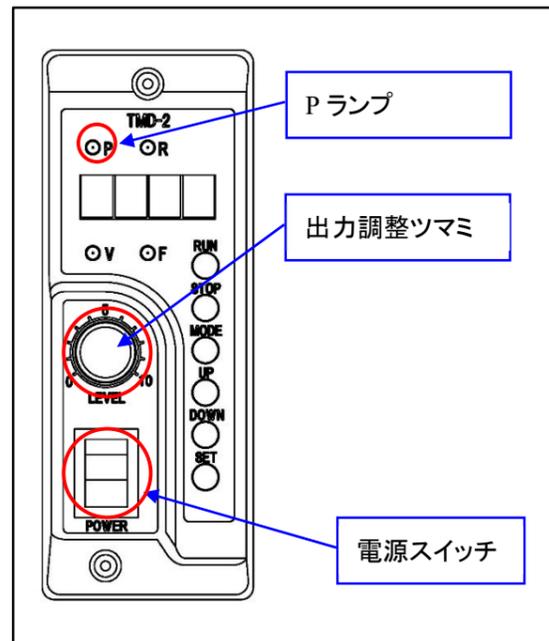
電源投入後、7セグLED部にアラームが表示されていないことを確認して下さい。

アラーム表示が出ている場合は、電源スイッチを切り、その表示内容に応じ異常箇所を取り除いて下さい。

▶【アラーム表示分類表】(P.38)

△注意

電源の「ON」「OFF」を短時間で繰り返し行わないでください。コントローラが故障する原因となります。

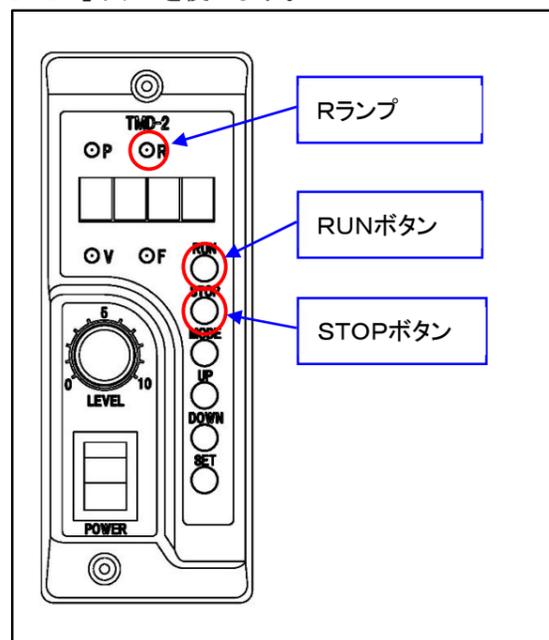


5.1 3. 操作パネルからの運転と停止

操作パネルから運転と停止をするには、「RUN」ボタンと「STOP」ボタンを使います。

「RUN」ボタンを押すと、Rランプが点灯して運転を開始します。

「STOP」ボタンを押すと、Rランプが消灯して運転が停止します。



5.1 4. 操作パネルと外部入力信号の運転/停止の優先順位

運転と停止は、操作パネル側が優先となります。

よって、操作パネル側で「RUN」の状態になっていないと、オーバーフローセンサや外部入出力端子の停止信号に関係なく、運転は停止しています。

外部入力信号によって、運転/停止を行う場合は、先にコントローラの操作パネルの「RUN」ボタンを押して「運転」状態にしてください。

[6] モードの構成と切替

6.1. モードの構成

コントローラは「運転モード」、「パラメータモード」、「チャンネル設定モード」の3つのモードがあります。これらを切り換えて、運転/停止、電圧/周波数の調整、運転条件の変更やチャンネル設定をおこないます。

運転モード

実際にコントローラの運転/停止を行うモードです。

周波数の調整▶【運転モード】(P.18)

電圧の調整▶【エラー! 参照元が見つかりません。】(P.エラー! ブックマークが定義されていません。)

パラメータモード

運転中の動作条件を設定するモードです。設定項目は下記の通りです。

▶【パラメータモード 動作条件設定】(P.22)

チャンネル指定モード

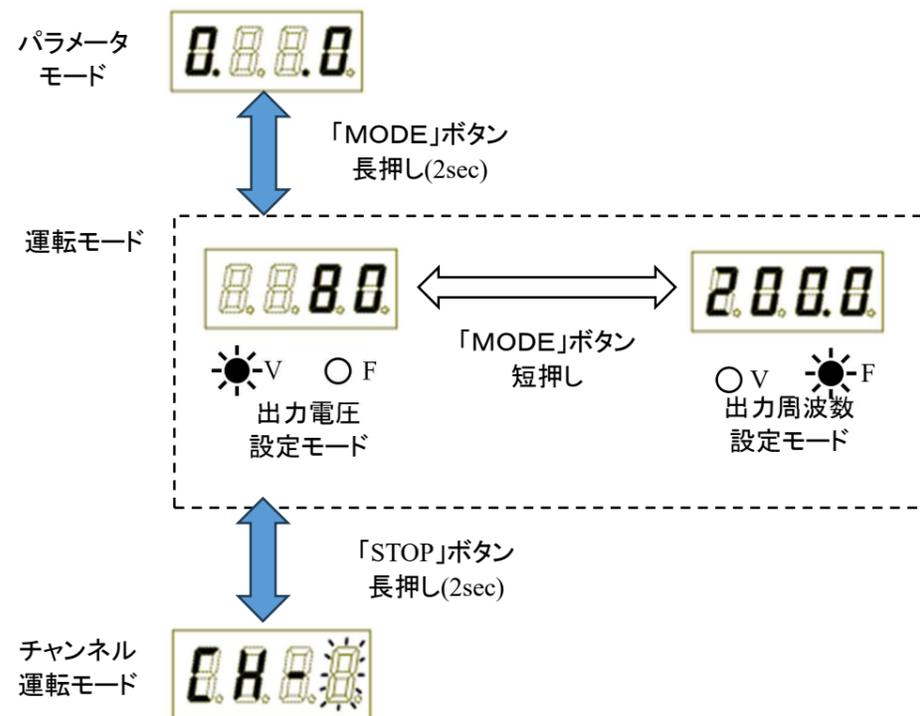
チャンネル指定運転のモードです。各チャンネルの運転、設定/登録をするモードです。

▶【チャンネル】(P.22)

6.2. 各モードへの切り換え

モードの切り換えは、MODEボタンとSTOPボタンで行います。

下記が各モードの関係と変更する際のボタン操作になります。



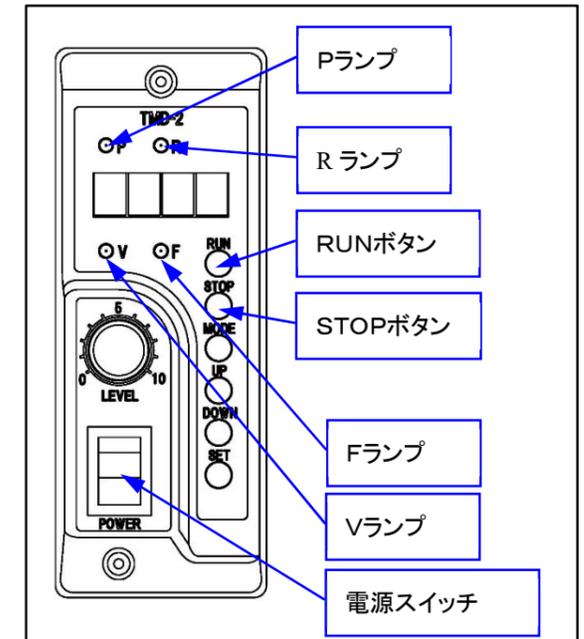
[7] 運転モード

振動体(パーツフィーダ)を運転/停止するモードです。実際の運用はこのモードがメインとなります。周波数や電圧の調整もこのモードで行います。

運転モード以外の状態の時は、運転モードに切り換えます。▶【モードの構成と】(P.17)

7.1. 運転/停止

- ① 電源スイッチを ON にします。(Rランプ点灯)
- ② RUNボタンを押すと振動体(パーツフィーダ)が動作します。(Rランプ点灯)
- ③ 運転を停止するときは、STOPボタンを押します。(Rボタン消灯)



Note:

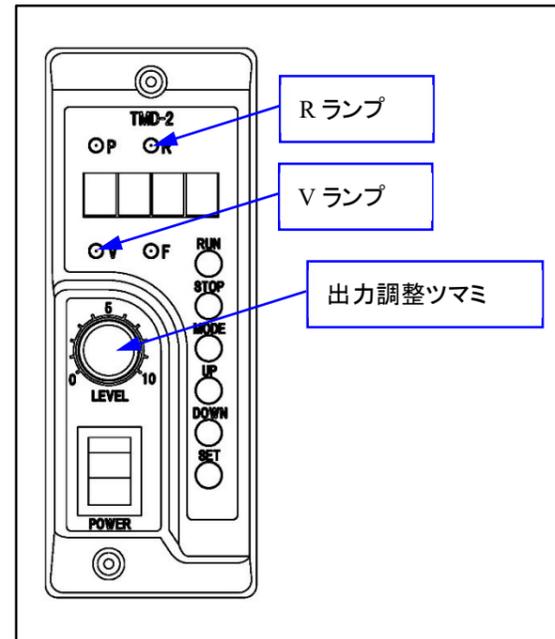
※1: Rボタンを押してRランプが点灯しているにもかかわらず、周波数や電圧が調整されていないときは、振動体(パーツフィーダ)が動作していないように見える場合があります。この時は周波数と電圧を調整してください。

※2: Rボタンを押してRランプが点滅するときは、外部信号による「一時停止」状態です。オーバーフローセンサやPLCからの停止信号を確認してください。

7.2. 周波数の調整

電源が入っていないときは、はじめに出カつまみを“0”の位置にしてから電源をONにします。電源が入っているときは、一旦運転を停止して、“0”の位置にしてから運転を開始します。なお、パーツフィーダ内にワークがある場合はすべて取り除いてから、周波数調整を行ってください。

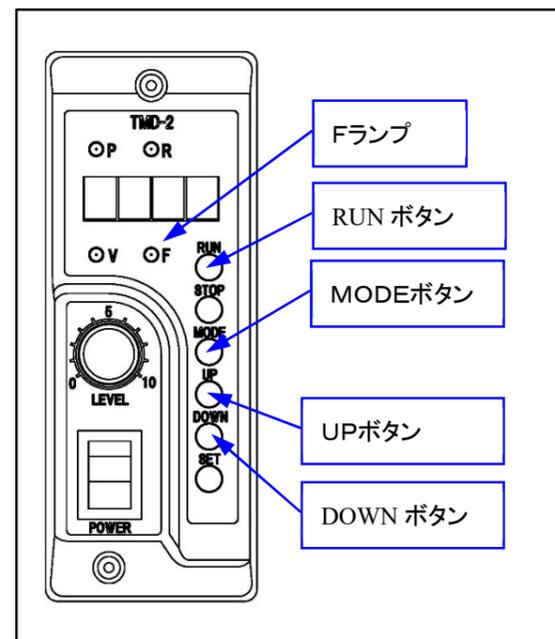
- ① RUN ボタンで振動体を動作させます。RランプとVランプが点灯して、7セグLEDに電圧が表示されていることを確認します。
- ② 出カつまみを5の位置までゆっくり回転させます。この時、7セグLEDに 100Vの場合で「50」に近い数値が、200Vの場合で「100」に近い数値が表示されます。



- ③ MODEボタンでデジタル表示を周波数に切り換えます
- ④ 「Fランプ」が点灯して、7セグLEDが周波数表示に切り替わります。
- ⑤ UPボタン、DOWNボタンで周波数を変更し、最適な共振点を探します。

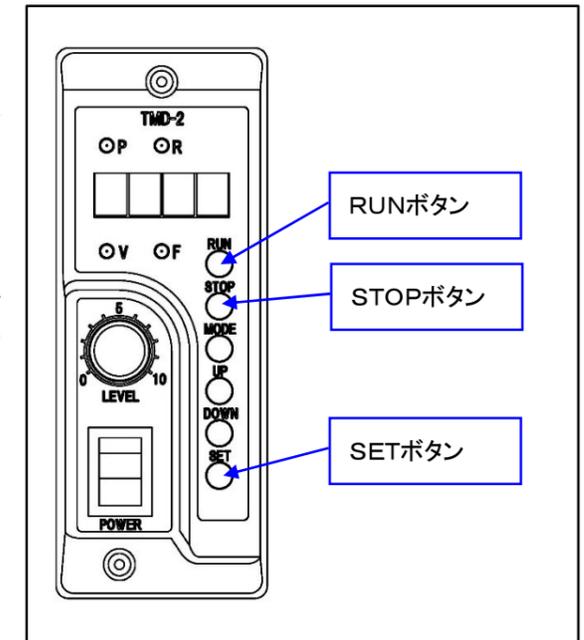
UPボタン、DOWNボタンは短く押すと周波数は 0.1 Hzごとに、2秒以上押すと自動的に早送りし、上下します。早送りを止めるには、もう一度UPボタン、またはDOWNボタンを押します。微調整は短押しで行ってください。

調整が終わったら、周波数をコントローラに記憶させます。



- ⑥ STOPボタンを押して一旦運転を止めます。
- ⑦ SETボタンを押します。7セグLEDの周波数の表示が一度点滅すれば設定完了し、記憶されます。
- ⑧ RUNボタンを押して運転を再開させます。

※電圧表示から周波数表示に切り換えたあと、30秒間スイッチ操作が無い場合には自動的に電圧表示にもどります。

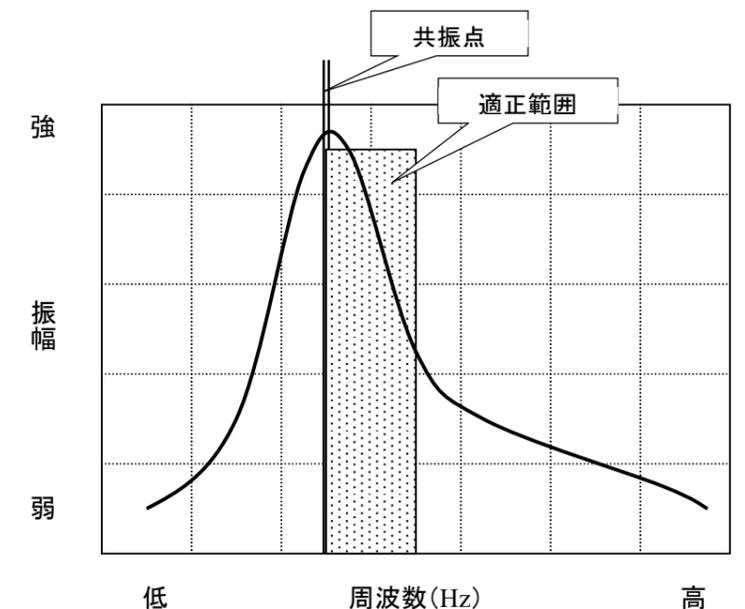


Note:

周波数を記憶させないと、電源を再投入した時に設定した周波数が消えてしまいます。必ず記憶させてください。一度記憶させれば電源を落としても同じ周波数で振動します。

7.3. 周波数調整のポイント

- ◆ ボウル内等のワークを空の状態にしてから、周波数調整をおこなってください。
- ◆ UP/Down ボタンの長押しによる早送りでは共振点(最大振幅点)を一気に通り越してしまいますのでご注意ください。共振点を通り越してしまった場合は、一旦早送りを止めて再度共振点を探してください。
- ◆ 共振点より少し高め(3~10Hz)の周波数で運転すると、振動が安定します。
- ◆ ワークの材質、必要な速度、整列の精度などの条件によって、板ばねの調整が必要になる場合があります。



- ◆ パーツフィーダ本体の板ばねは経年変化により、ばね定数が低下して振幅が減少することがあります。周波数を再調整することで振幅が回復する場合があります。

7.4. 電圧の調整

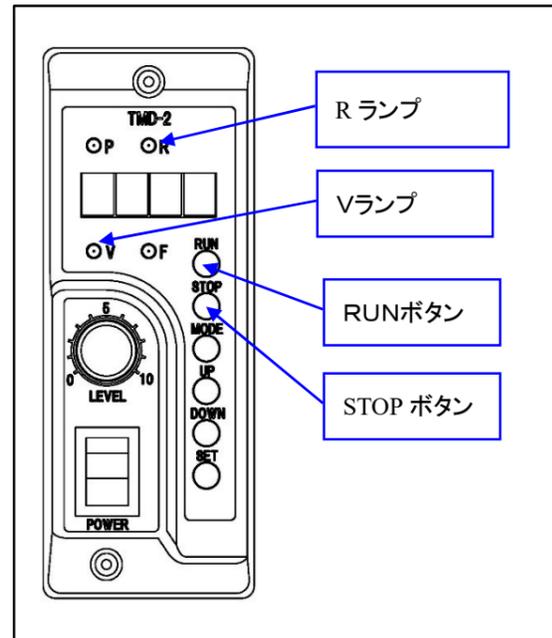
運転モード以外の状態の時は、運転モードに切り換えます。▶▶【モードの構成と】(P.17)

- ① RUN ボタンで振動体を動作させます。RランプとVランプが点灯して、7セグLEDに電圧が表示されていることを確認します

出力調整ツマミを回して最適な電圧位置に合わせます。

主力調整範囲は、
 入力電圧100Vの時 ▶▶ 0~100
 入力電圧200Vの時 ▶▶ 0~200
 です。

- ② 運転を停止するには、STOPボタンを押します。Rランプが消え出力が停止します。RUNボタンを押すと、Rランプが点灯し、運転が始まります。



[8] パラメータモード 動作条件設定

8.1. パラメータについて

運転中のパラメータ(動作条件)を設定します。

下記の動作条件が設定できます。これらの設定は電源が切られても保存されます。

パラメータNo.	名称	内容説明
0	ONタイマ	停止入力がOFFしてから動作開始までの時間
1	OFFタイマ	停止入力がONしてから動作停止までの時間
2	停止1論理反転	オーバーフローセンサ信号(停止1入力)の論理を反転
3	停止2論理反転	入出力端子の STOP 信号(停止2入力)の論理を反転
4	AND論理反転	停止1入力と停止2入力のAND論理の結果を反転
5	定振幅運転	定振幅運転の ON/OFF を選択
6	トリップ電流値	過電流値を設定
7	スローアップ時間	スロースタートの時間を設定
8	スローダウン時間	スロースタートの時間を設定
9	FBゲイン	定振幅運転の比例ゲインを設定
10	定振幅センサ設定	定振幅センサのタイプを設定
11	停止2信号有効	外部停止入力2(ST2)の有効/無効
12	出力係数	出力電圧の係数を設定

8.2. パラメータの設定手順

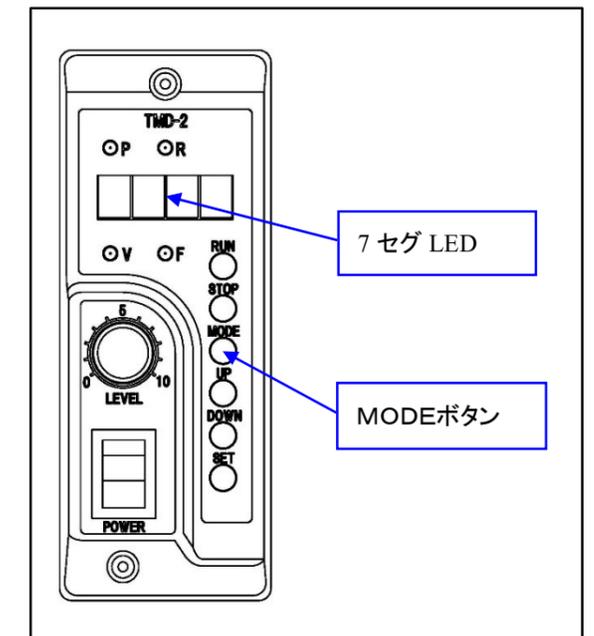
- ① MODEボタンを長押し(約2秒)してパラメータモードに切り換えます。▶▶【モードの構成と】(P.17)

7セグLEDの一番左の数字が点滅してパラメータ表示になります。



点滅します

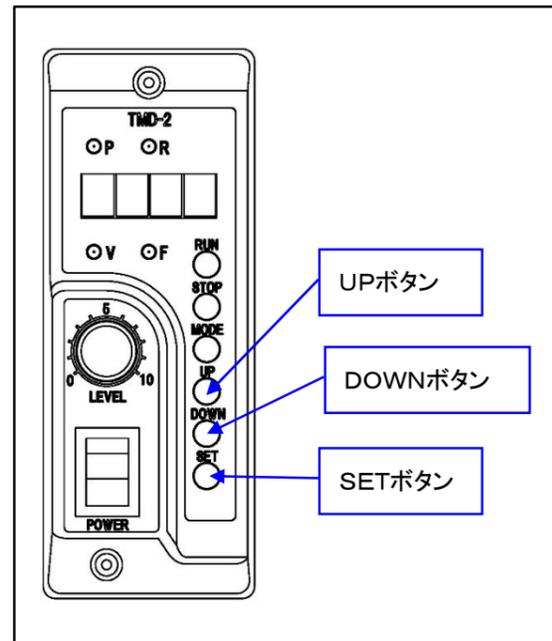
※パラメータモードになると、自動的にパーツフィードが停止(Rランプが消灯)します。



パラメータ設定時の表示の内容は、下記のようにになっています。
左側の数値が「パラメータ No.」、右側の数値が設定値となります。



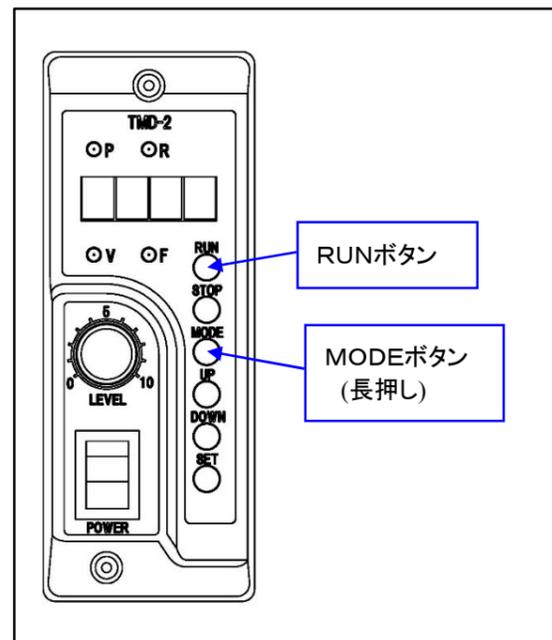
- ② パラメータ番号を選択します。
点滅している数字をUP及びDOWNボタンで選択し、設定するパラメータ No.に合わせて SET ボタンを押します。
パラメータ No.はローテーションします。No.12 が表示されているときに、UPボタンを押すと No.0 が表示され、No.0 が表示されているときにDOWNボタンを押すと No.12 が表示されます。
- ③ 設定値を選択します。
SETボタンを押すと7セグLEDの右側の数値が点滅します。この右側の数値が選択したパラメータ番号の設定値となります。
- ④ 点滅している数値をUPボタン、DOWNボタンを押して設定をします。
- ⑤ 希望の数値を表示したら、SETボタンを押して決定します。
設定が完了すると、左側のパラメータ No.の数値が点滅します。



引き続き別のパラメータを設定する場合は、再度UPボタン、DOWNボタンでパラメータ No.を選択します。

- ⑥ パラメータの設定が終了したら、MODEボタンを再び長押し(約2秒)して設定が完了します。
- ⑦ RUNボタンを押すと、Rランプが点灯し、運転が始まります。

各パラメータの詳細については【パラメータの詳細】(P.24)を参照してください。



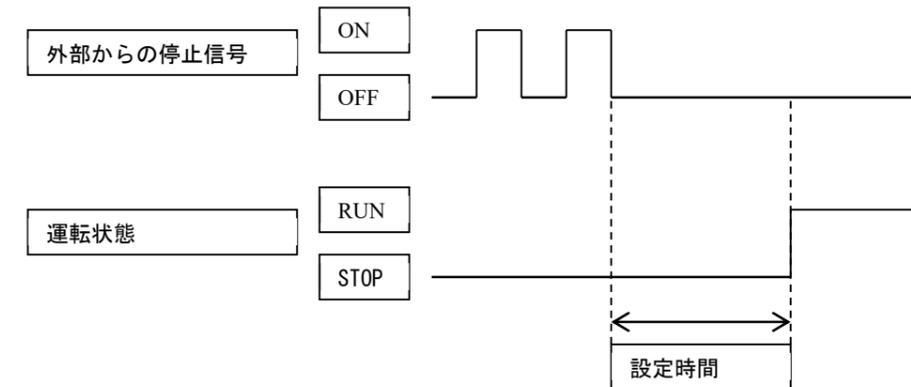
【9】 パラメータの詳細

9.1. 《ONタイマ》

パラメータ No.	0
設定値範囲	0.0 ~ 20.0 (Sec)
初期値	0

オーバーフローセンサ、もしくは外部入出力信号によって停止命令が OFF してから、運転を開始するまでの遅延時間を設定します。

オーバーフローセンサが頻繁に ON/OFF を繰り返す状況の場合、このONタイマを使用することにより、一定時間センサの信号が安定した後、運転を開始する事が出来ます。

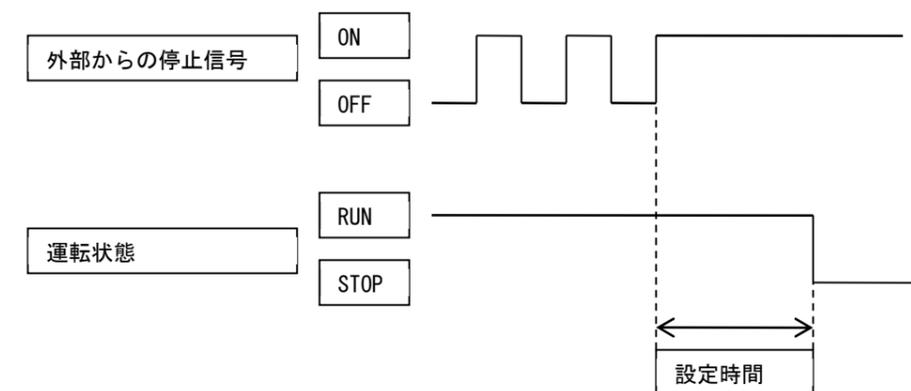


9.2. 《OFFタイマ》

パラメータ No.	1
設定値範囲	0.0 ~ 20.0 (Sec)
初期値	0

オーバーフローセンサ、もしくは外部入出力信号によって停止命令が ON してから、運転を開始するまでの遅延時間を設定します。

オーバーフローセンサが ON した後も、一定時間パーツフィーダを動作させておきたい場合に設定します。



9.3. 《停止1論理反転》

パラメータ No,	2
設定値範囲	0: 信号 ON で停止 1: 信号 ON で運転
初期値	0

TB2 端子[ST1]の停止入力の論理を反転します。

TB2 端子に接続したセンサが出力論理を反転できない(ダークオン/ライトオンが切り換えられない)場合などには、このパラメータを変更することで、センサ ON 時の動作を反転することができます。

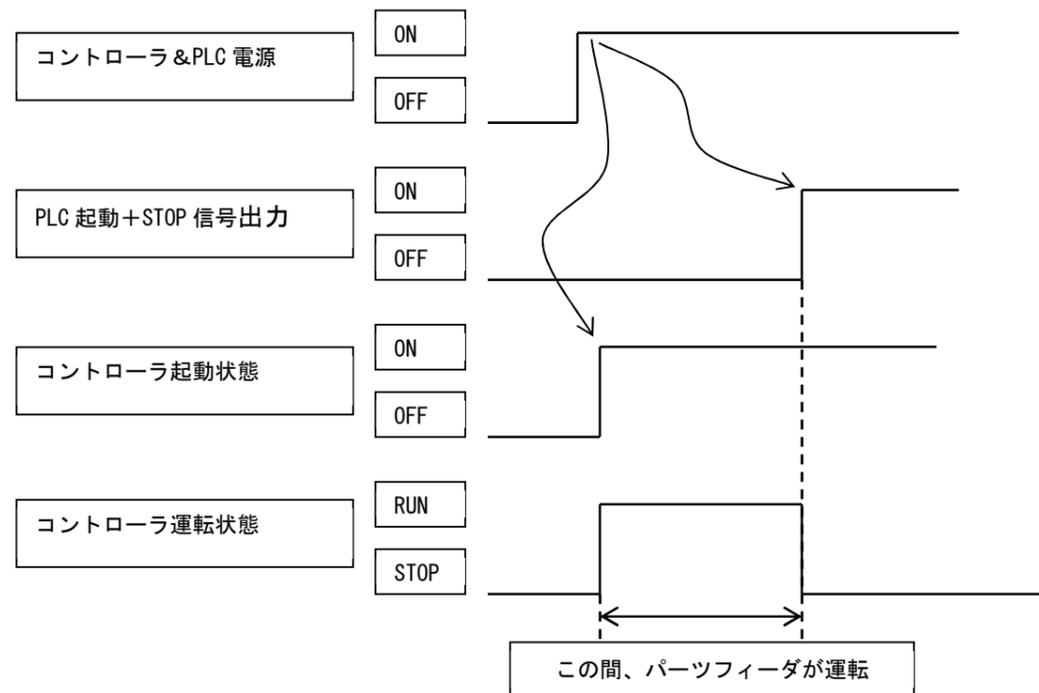
9.4. 《停止2論理反転》

パラメータ No,	3
設定値範囲	0: 信号 ON で停止 1: 信号 ON で運転
初期値	0

TB1 端子[ST2]の停止入力の論理を反転します。

例えば、ST2 端子と PLC を接続した場合、PLC のプログラムで STOP 信号を出力しているにもかかわらず、電源投入直後はパーツフィーダが一瞬動作する場合があります。

これは、電源投入直後にコントローラは起動しても、PLC が起動していない状態(タイムラグ)になるので、PLC からの停止信号が OFF となり、コントローラが運転状態となるためです。



このような場合、PLC からコントローラ運転開始=信号 ON のようにプログラムして、このパラメータを変更することで、回避することができます。

9.5. 《停止入力の論理積の反転》

パラメータ No,	4
設定値範囲	0: 無効 1: 有効
初期値	0

TB2 端子[ST1]の停止入力と TB2 端子[ST2]の停止入力の論理積(AND 値)の結果を反転します。

コントローラは、ST1 の停止入力1信号と ST2 の停止入力2信号を「AND 論理」(直列回路)として、起動/停止を制御します。

ただし、使用したい状況によっては、この AND 論理の結果を反転したい場合があります。このような場合、このパラメータを設定することで、起動/停止の動作を反転することができます。

実際にどのように動作/停止するかについては、次の対応表を参照してください。ST1 の停止入力信号との ST2 の停止入力2信号の ON/OFF で、どのように動作させたいかを探して、パラメータ No,2~4 を設定してください。

9.6. 「パーツフィードの運転/停止状態」と「パラメータ No.2~4 の設定」の対応表

ST1 信号	ST2 信号	PF 状態	→	パラメータ No.2	パラメータ No.3	パラメータ No.4
OFF	OFF	運転	→	0	0	0
ON	OFF	運転				
OFF	ON	運転				
ON	ON	停止				
OFF	OFF	運転	→	1	0	0
ON	OFF	運転				
OFF	ON	停止				
ON	ON	運転				
OFF	OFF	運転	→	0	1	0
ON	OFF	停止				
OFF	ON	運転				
ON	ON	運転				
OFF	OFF	停止	→	1	1	0
ON	OFF	運転				
OFF	ON	運転				
ON	ON	運転				
OFF	OFF	停止	→	0	0	1
ON	OFF	停止				
OFF	ON	停止				
ON	ON	運転				
OFF	OFF	停止	→	1	0	1
ON	OFF	停止				
OFF	ON	運転				
ON	ON	停止				
OFF	OFF	運転	→	1	1	1
ON	OFF	停止				
OFF	ON	停止				
ON	ON	停止				

※ 単体出荷時はパラメータ No.2~No.4 はすべて「0」で設定されています。

9.7. 《定振幅》

パラメータ No,	5
設定値範囲	0:無し 1:有り
初期値	0

定振幅センサ(オプション)を接続しての、定振幅(FB)制御の有無を選択します。

▶【定振幅運転】(P.36)を参照

9.8. 《トリップ電流値》

パラメータ No,	6	
設定値範囲	TMD-1	0.1 ~ 1.0 (A)
	TMD-2	0.2 ~ 2.0 (A)
	TMD-4	0.2 ~ 4.0 (A)
初期値	TMD-1	1.0
	TMD-2	2.0
	TMD-4	4.0

過電流値を設定します。

周波数を下げるときには、周波数に反比例し出力電流が増加します。
特に小型で許容電流の小さな振動体を接続した場合には注意が必要です。

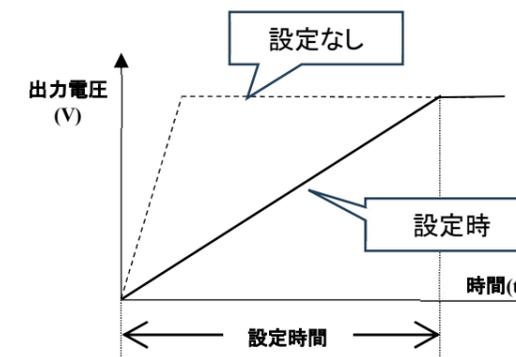
このような状況で使用する場合は、安全対策としてこのトリップ電流値を低めに設定して焼損事故などに注意して下さい。

9.9. 《スローアップ時間》

パラメータ No,	7
設定値範囲	0.0 ~ 3.0 (Sec)
初期値	0

スローアップの時間を設定します。

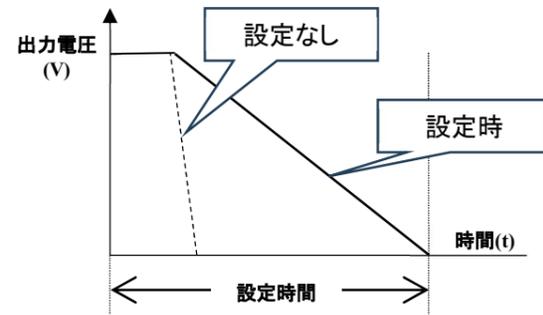
運転を開始したとき、指定された時間をかけて少しずつ電圧を上げていきます。



9.10. 《スローダウン時間》

パラメータ No,	8
設定値範囲	0.0 ~ 3.0(Sec)
初期値	0

スローダウンの時間を設定します。
 運転を停止する際、指定された時間かけて少しずつ電圧を下げっていきます。



9.11. 《FBゲイン》

パラメータ No,	9
設定値範囲	1 ~ 20
初期値	10

FB制御の比例ゲインを設定します。
 設定値を小さくすると、定振幅センサに対するフィードバックが鈍感なり、逆に設定値を大きくすると、フィードバックが敏感になります。

9.12. 《定振幅センサ設定》

パラメータ No,	10
設定値範囲	0:標準センサ(黒ラベル) 1:高感度センサ(青ラベル)
初期値	0

接続する定振幅センサ(専用・別売り)のタイプを設定します。

9.13. 《停止入力2使用/未使用》

パラメータ No,	11
設定値範囲	0:未使用 1:使用
初期値	0

TB1 端子[ST2]「停止入力2信号」の使用/未使用を設定します。
 停止入力2信号を使用するときは「1」に設定してください。

9.14. 《出力計数》

パラメータ No,	12
設定値範囲	50 ~ 100 (“00” 表示)
初期値	100

出力パーセントを設定します。
 例えばコントローラへの入力電圧が 200V の時で、初期値「100」の場合は 200V、「50」の設定の場合は 100V までしか上がりません。
 200V の設備で 100V 仕様の振動体を使用する場合など 200V まで上げたくないときに使用します。

[10] チャンネル運転モード

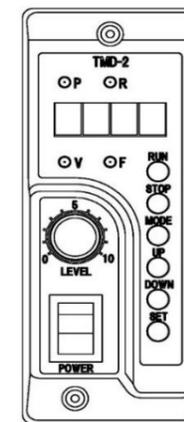
10.1. チャンネルとは

TMD コントローラは、通常正面パネルで設定した「電圧」と「周波数」で振動体を駆動します。
 動作状況によって「電圧」や「周波数」を切り換えたい場合があります。

TMD コントローラは「電圧」「周波数」「パラメータ(一部)」のセットを「チャンネル」として登録できます。

登録できるチャンネルは No,1~3 の 3チャンネルです。
 これに、現在正面パネルで指定している「電圧」「周波数」を「チャンネル No,0」として、計4チャンネルを切り換えて運転することができます。

例(200V 時)



チャンネル切換

チャンネル No,0
 (正面パネル設定)

電圧: 50V
 周波数: 140Hz

チャンネル No,1
 電圧: 120V
 周波数: 160Hz

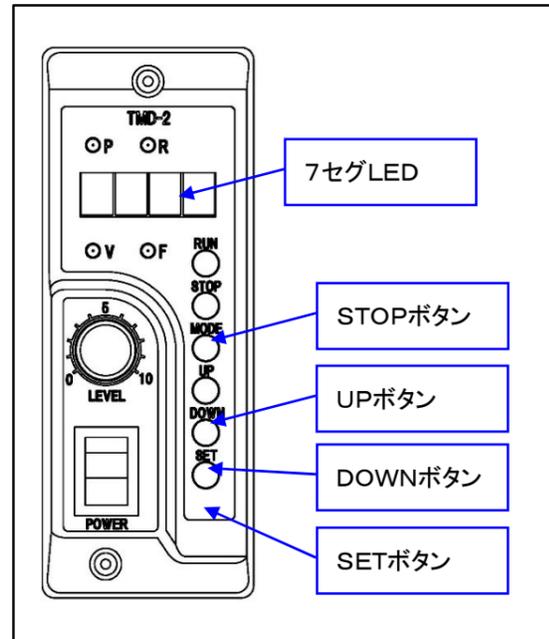
チャンネル No,2
 電圧: 75V
 周波数: 98Hz

チャンネル No,3
 電圧: 10V
 周波数: 50Hz

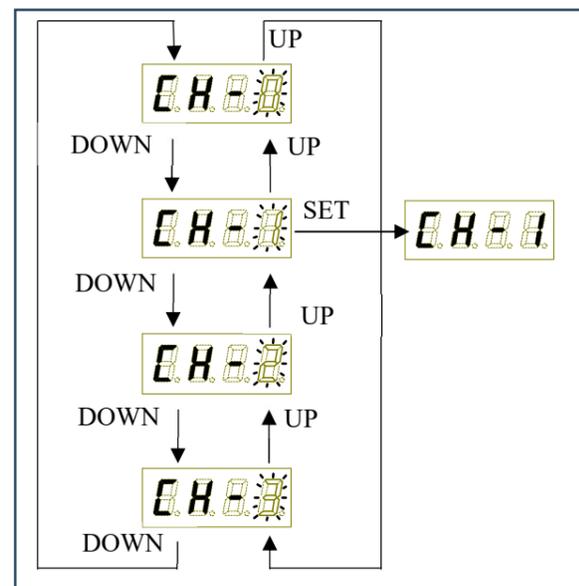
チャンネルの切換は、正面パネルのほかに、外部入力からも切り換えることができます。

10.2. チャンネルの切り換え方法

- ① チャンネル運転モードに切り換えます。
運転モードの状態ではSTOP ボタンを長押し(約2秒)します。
7セグ LED がチャンネル選択の状態になります。
▶【モードの構成と】(P.17)



- ② 設定するチャンネルを選択します。設定するチャンネル No を UP ボタンか DOWN ボタンで選択します。
- ③ 選択チャンネルを決定します。希望のチャンネルが表示されたら、SET ボタンを押し決定します。



チャンネル(CH)が1～3に選択されているとき、決定したチャンネルに応じ7セグ LED の上位2ケタ部分のドット(点)が点滅し、現在操作中のチャンネルを表示します。

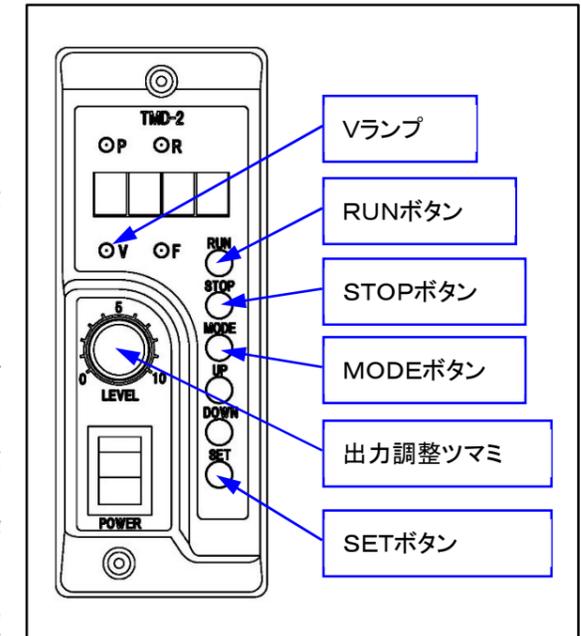


10.3. チャンネル運転モード時の電圧設定方法

チャンネル運転モードの時は、通常の運転モードとは電圧調整方法が異なります。下記の方法で電圧の調整／登録をしてください。

Note:
チャンネルが設定されている(チャンネル No,1～3)時は、出力調整ツマミを回しても電圧の調整はできません。下記の方法で電圧を調整してください。

- ① MODEボタンを押して電圧表示(Vランプ点灯)にします。
- ② RUN ボタンを長押し(2秒)します。
Rランプが点灯します。
7セグ LED 部の最下位ケタのドットが点滅します。(下記図を参照)
- ③ 出力調整ツマミで電圧を調整します。
- ④ 電圧の調整が完了したら、STOPボタンを押します。(Rランプ消灯)
- ⑤ SETボタンを押すと電圧の設定値が記憶されます。
設定完了と同時に7セグ LED 部の最下位ケタのドットの点滅は解除されます。



電圧の詳しい調整方法は【運転モード】(P.18)を参照してください。

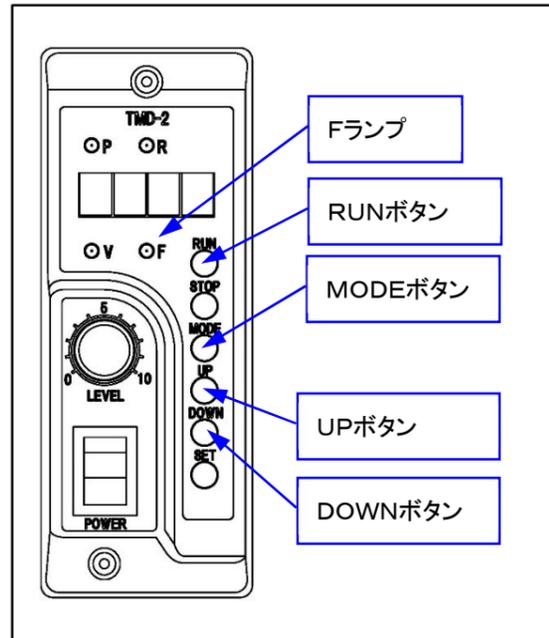
電圧設定中の7セグ LED 表示
(例:チャンネル No,1 の場合)



Note:
電圧の調整が終わった後、必ずSETボタンを押して、設定を登録してください。
SETボタンを押さないと、設定した値が登録されません。

10.4. チャンネル運転モード時の周波数設定方法

- ① MODEボタンで周波数表示(Fランプ点灯)にします。
- ② UPボタン、DOWNボタンで周波数を変更し、最適な共振点を探します。
- ③ STOPボタンを押して一旦運転を止めます。
- ④ SETボタンを押します。7セグLEDの周波数の表示が一度点滅すれば設定完了し、記憶されます。
- ⑤ RUNボタンを押して運転を再開させます。



周波数の詳しい調整方法は【運転モード】(P.18)を参照してください。

Note:
周波数の調整が終わった後、必ずSETボタンを押して、設定を登録してください。
SETボタンを押さないと、設定した値が登録されません。

10.5. チャンネル選択時のパラメータの設定

チャンネル1～3が選択されているときの、パラメータは下記の2つのみを変更することができます。

パラメータNo.	名称	内容説明
0	ONタイム	停止入力OFFしてから動作開始までの時間を設定します。
1	OFFタイム	停止入力ONしてから動作停止までの時間を設定します。

上記以外のパラメータは、全チャンネル共通のパラメータとなります。
パラメータの変更方法▶【モードの構成と】(P.17)を参照

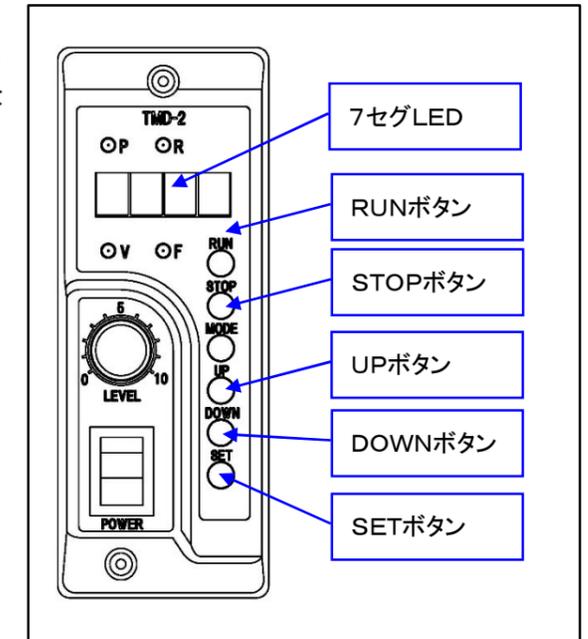
10.6. 運転モード (チャンネル No.0) への戻り方

- ① 運転モードの状態ですTOPボタンを長押し(約2秒)して7セグLED表示をチャンネル選択の状態にします。
- ② UPボタンかDOWNボタンでチャンネル No.0(CH-0)を選択します。
- ③ SETボタンを押します。7セグLEDの上位2ケタ部分のドット(点)がすべて消灯します。

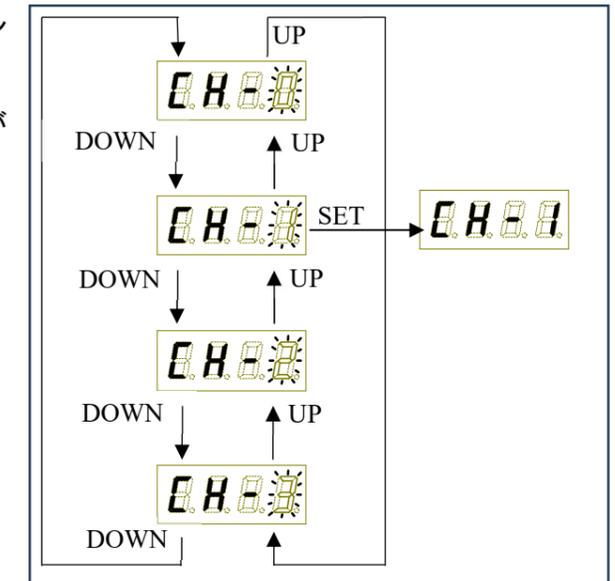


10.7. 各チャンネルの運転方法 (正面パネルでのチャンネル切替)

- ① チャンネル設定モードに切り換えます。運転モードの状態ですTOPボタンを長押し(約2秒)します。7セグLEDがチャンネル選択の状態になります。▶【モードの構成と】(P.17)



- ② 設定するチャンネルを選択します。設定するチャンネルをUPボタンかDOWNボタンで選択します。
- ③ 選択チャンネルを決定します。希望のチャンネルが表示されたら、SETボタンを押し決定します。



- ④ RUNボタンを押して運転を開始します。

チャンネル(CH)が1～3に選択されているとき、決定したチャンネルに応じ7セグLEDの上位2ケタ部分のドット(点)が点滅し、現在操作中のチャンネルを表示します。

10.8. 各チャンネルの運転方法（外部入出力端子からのチャンネル切換）

外部入出力端子(TB1)の端子 No.①～④「チャンネル指定 0bit」(CS1/CI1)、「チャンネル指定 1bit」(CS2/CI2)信号を使って、PLCなどからチャンネルの切換ができます。

この2つの信号を2進数として、チャンネル番号を指定します。

チャンネル番号	CS1/CI1 (bit 0)	CS2/CI2 (bit 1)
チャンネル No.0	OFF	OFF
チャンネル No.1	ON	OFF
チャンネル No.2	OFF	ON
チャンネル No.3	ON	ON

例えば、チャンネル No.1 で動作させたい場合は、
CS1/CI1 に印加(bit,0=1)
CS2/CI2 を解放(bit,1=0)
すれば、チャンネル No.1 に切り替わります。

- ▶【外部入出力端子(TB1/TB2)】(P.9)
- ▶【制御入出力回路】(P.11)

Note:

※1: 外部入出力端子からのチャンネル切換は運転中(Rランプ点灯中)でも切り換えが可能です。逆に、停止中(Rランプ消灯中)の場合、外部入出力端子からのチャンネル切換を行っても、自動的に運転中にはなりません。

※2: 運転中にチャンネルが切り換わったとき、切り換え前のチャンネルの周波数と、切り換え後の周波数が異なる場合、一旦運転が停止して、約2秒後に切り換え後の周波数で運転を再開します。(切り換え前と後の周波数が同一の場合は停止しません)

10.9. チャンネル No.1~3 の運転時の注意

チャンネルNo. 1~3で運転しているとき、正面パネルの出力調整ツマミの操作はできません。電圧の調整をする場合は【チャンネル運転モード時の電圧設定方法】(P.32)を参照してください。

【11】 定振幅運転

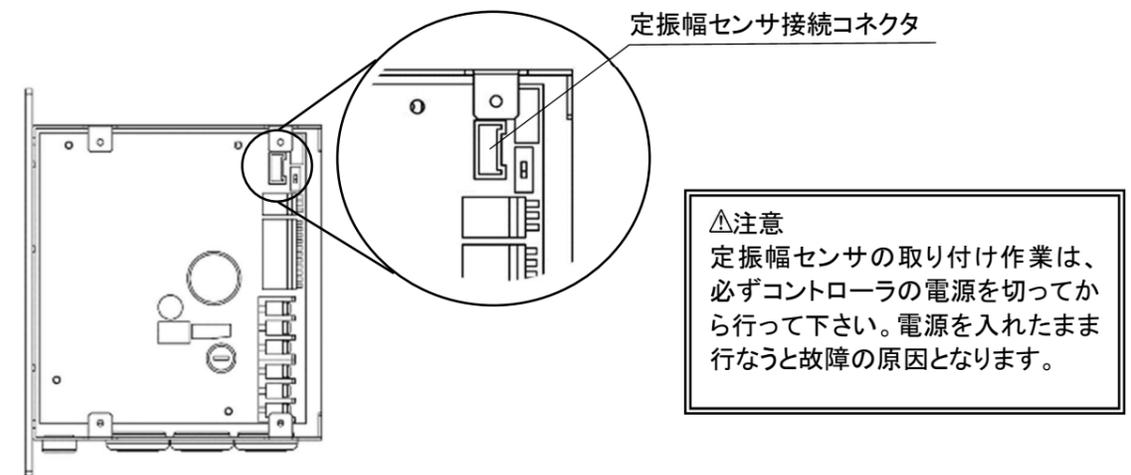
オプションの定振幅センサ(専用・別売り)を使用することにより、電源電圧やワークの増減による負荷変動の影響を受けずに、常に一定の振幅を保つことのできる定振幅運転が可能となります。

※ TMD-1 に定振幅センサは使用できません。

11.1. パーツフィーダへの定振幅センサの取り付け

定振幅センサを振動体の振動が伝わりやすい場所にネジで固定します。固定にはスプリングワッシャーを使用するなどしっかり固定し、運転中にネジが緩まないよう注意して下さい。(ネジが緩み、定振幅センサに振動体の振動が正確に伝わらないと、定振幅運転が正常にできなくなります)

センサが固定できたら、先端のコネクタをコントローラに接続します。



コネクタは、確実に差込んでください。センサの接続が不完全だと定振幅運転ができない場合や運転が不安定になる場合があります。

11.2. パラメータの設定

△注意

先に周波数と電圧の調整を行った後に、定振幅運転のパラメータ設定をおこなってください。

- ▶「運転モード」(P.18)
- ▶「周波数の調整」(P.19)

パラメータモードのパラメータ No.5を「1」に設定して「定振幅運転」状態にします。

▶【パラメータモード 動作条件設定】(P.22)

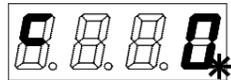
パラメータ No.5の設定値を「1」に設定すると、電圧表示の最上位桁に「C」マークが点灯し定振幅運転中であることを表示します



1 1.3. 定振幅運転時の出力電圧の調整

定振幅運転で出力電圧は、定振幅センサを使用しない通常の設定の操作方法と異なります。

電圧を設定するには、7セグ LED を電圧表示(V ランプ点灯)にし、RUN ボタンを長押し(2秒)します。7セグ LED 部の最下位ケタのドットが点滅し、調整ツマミで出力調整が可能となります。



(【チャンネル選択時の電圧の設定】と同じ方法です。

▶【チャンネル運転モード時の電圧設定方法】(P.32)

電圧調整が完了したら、STOP ボタンを押し運転が停止後に SET ボタンを押すと電圧の設定値が記憶されます。設定完了と同時に、7セグ LED 部の最下位ケタのドットの点滅は解除されます。設定後、RUNボタンを押すと、Rランプが点灯し、運転が始まります。

1 1.4. フィードバックゲイン (FB ゲイン) の調整

出力電圧の調整が終了したら、定振幅運転を最適な条件で動作させるために、ゲイン調整を行いません。

ゲイン調整とは、定振幅センサの感度を調整することです。【パラメータの詳細】【《FBゲイン》】(P.29)で最適な感度となるように設定値を決めます。

最適な値とは、振動体に外部から負荷の変動を加えたときに、最短の時間で追従するときの値のことをいいます。

一般に、感度を上げると、追従性は良くなりますが、安定性が悪くなります。逆に、感度を下げると、追従性は悪くなりますが、安定性が良くなります。

最適値に調整するには、振動体に負荷変動を与え、感度を上げていったときに、振動体が脈動し安定しなくなり始める直前が最適値となります。この値は、振動体の種類により個々に異なりますので、個別に設定が必要です。

なお、出力電圧を最大値付近に設定した場合や、振動体が非常に弱い振動で動作するような値に設定したときは、定振幅の効果が得られません。このような場合は、定振幅センサを高感度センサ(青ラベル)に交換し、パラメータ No.10 を1に変更して使用してください。【パラメータの詳細】【《定振幅センサ設定》】(P.29)

1 1.5. 定振幅運転時の異常

定振幅運転中に、定振幅センサの故障(断線など)が発生した場合は、設定電圧に固定した状態で運転を続けます。一旦電源が切られ、その後電源を入れたときにアラーム No5(E5)のアラームが表示されます。

このような状況でも、RUN ボタンを押すと、定振幅の無い状態で運転することができます。ただし、すみやかに原因を調査し適切な対処をお願いします。

定振幅運転中に、電圧表示の数値がチラつく時(フリッカ)があります。これは一定の振動を維持するのにコントローラが出力を制御しているためで、故障ではありません。

[1 2] アラーム表示分類表

No.	アラーム名	内 容	対 応
E3	EEPROM異常	EEPROMのアクセス異常です。	修理を依頼して下さい。
E4	通信異常	通信基板との通信異常です。	通信基板の接続を確認して下さい。
E5	定振幅センサ無し	センサからの信号が入っていません。	センサの接続を確認して下さい。
E6	オーバークレント	過電流エラーです。	電源を切って各電源の配線を確認してください。
E7	オーバーヒート	加熱エラーです。	電源を切ってアラームを解除して下さい。
E8	電源電圧異常	電源電圧が設定値より高い電圧が印加されています。	電源電圧設定スイッチ(100/250V)を確認して下さい。
E9	電源電圧異常	電源電圧が設定値より低い電圧が印加されています。	電源電圧設定スイッチ(100/250V)を確認して下さい。

[13] トラブルの対処法 Q&A

症状	原因と対策
パーツフィーダが振動しない	<p>コントローラと振動体が接続されているか確認してください。</p> <p>コントローラが運転(R ランプ点灯)しているか確認してください。点灯していない場合は、RUN ボタンを押してください。</p> <p>電圧調整ツマミが0になっていないか確認してください。</p> <p>R ランプが点滅している場合は、外部入力から停止信号(停止入力1、2)が入力されています。停止入力1、停止入力2に接続されたセンサおよび PLC の状態を確認してください。</p>
パーツフィーダの振動が弱い	<p>電圧調整ツマミが0になっていないか確認してください。</p> <p>周波数が正しく調整されているか確認してください。</p> <p>パーツフィーダのボウルと振動体がしっかり固定されているか確認してください。</p>
振幅センサをつけたのに定振幅運転されない	<p>パラメータの設定の定振幅(パラメータ No,5)が有効(1)に設定されているか確認してください。</p> <p>振幅センサがしっかりボウルに固定されているか確認してください。</p> <p>振幅センサがコントローラに正しく接続されているか確認してください。</p> <p>パラメータの設定の FB ゲイン(パラメータ No,10)が正しく設定されているか確認してください。</p> <p>パーツフィーダのボウルと振動体がしっかり固定されているか確認してください。</p>
オーバーフローセンサと外部入出力端子の STOP 信号を使うときのパラメータの設定がわからない。	<p>【「パーツフィーダの運転/停止状態」と「パラメータ No,2~4 の設定」の対応表】(P.27)を参照してください。</p>
停止入力2信号を接続したのに、コントローラが運転/一時停止しない	<p>配線が確実にされているか確認してください。</p> <p>パネルの「RUN」ボタンを押して、RUN 状態(R ランプ点灯/点滅)状態になっているか確認してください。</p> <p>パラメータ No,11 の「停止入力2の使用/不使用」の設定が「1」になっていることを確認してください。</p> <p>TB2 の「停止入力1信号」にオーバーフローセンサなどが接続されていない場合、「停止入力2信号」のみでの制御はできません。オーバーフローセンサを接続しない場合はTB2の「停止入力1信号」にPLCからの信号線を接続してください。▶【外部入出力端子(TB1)の詳細】(P.13)</p>

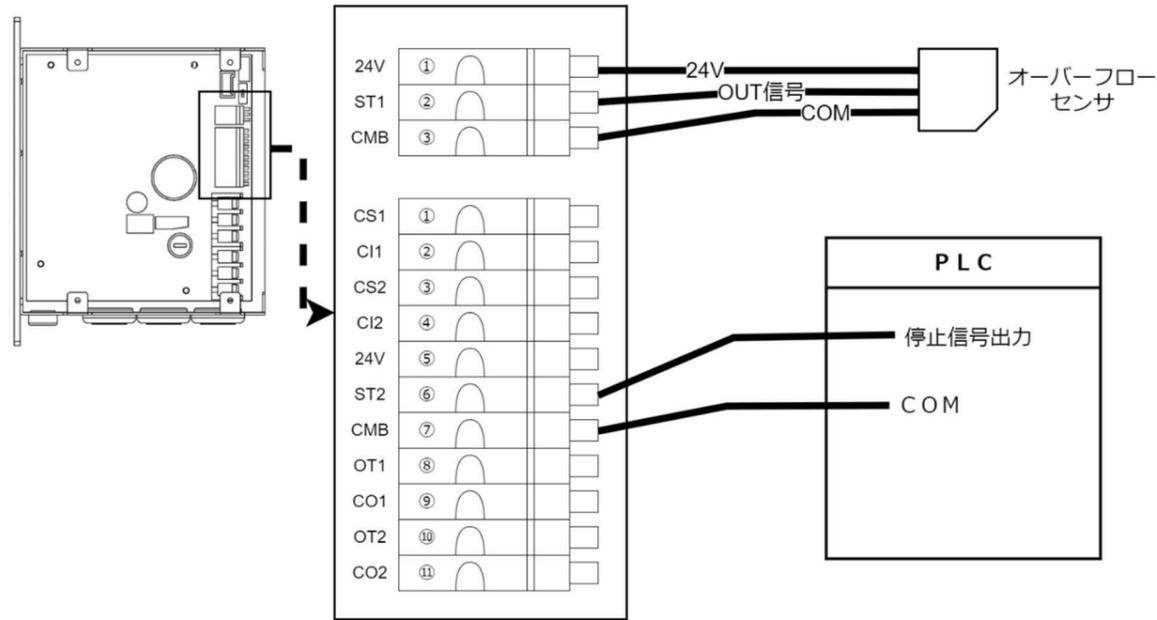
[14] オプション

14.1. 定振幅センサ

定振幅運転をするための定振幅センサです。定振幅センサは標準タイプ(黒ラベル)と高感度タイプ(青ラベル)の2種類があります。

1 5.1. オーバーフローセンサと PLC 両方で制御する場合

接続図



コントローラのパラメータ設定

i. オーバーフローセンサが **ON** で、PLC からの信号が **ON** の時に、PF の運転を停止させる場合

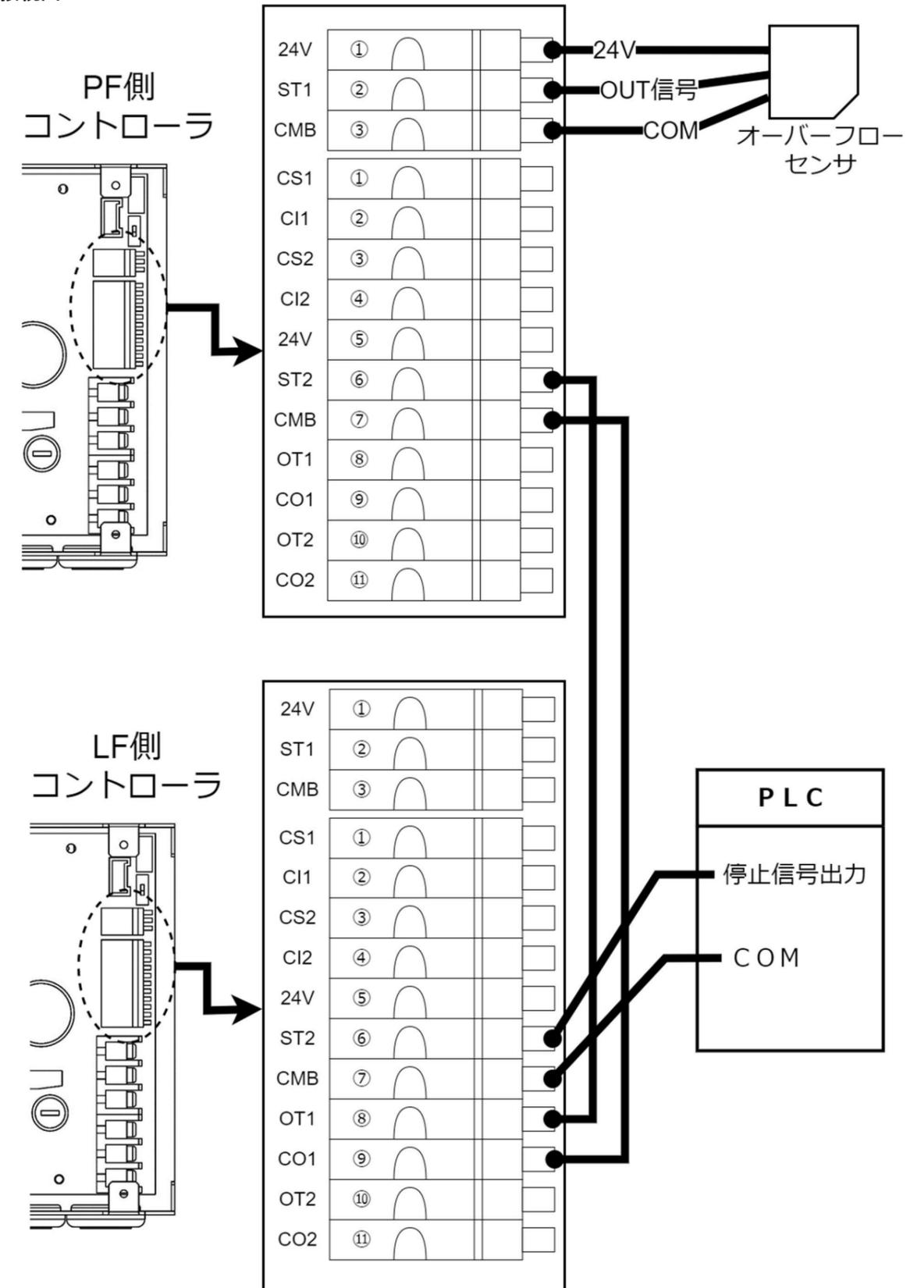
ST1	ST2	PF 状態	パラメータ No,2	パラメータ No,3	パラメータ No,4
OFF	OFF	運転			
ON	OFF	停止	1	1	1
OFF	ON	停止			
ON	ON	停止			

ii. オーバーフローセンサが **OFF** で、PLC からの信号が **ON** の時に、PF の運転を停止させる場合

ST1	ST2	PF 状態	パラメータ No,2	パラメータ No,3	パラメータ No,4
OFF	OFF	停止			
ON	OFF	運転	0	1	1
OFF	ON	停止			
ON	ON	停止			

1 5.2. PLC から LF と PF の連動運転をさせるための接続

接続図



コントローラのパラメータ設定

LF 側コントローラのパラメータ設定

PLC からの出力が **ON** で、LF の運転を停止させる場合

ST1	ST2	PF 状態	パラメータ No,2	パラメータ No,3	パラメータ No,4
OFF	OFF	停止	1	1	0
ON	OFF	運転			
OFF	ON	運転			
ON	ON	運転			

PLC からの出力が **OFF** で、LF の運転を停止させる場合

ST1	ST2	PF 状態	パラメータ No,2	パラメータ No,3	パラメータ No,4
OFF	OFF	停止	1	0	1
ON	OFF	停止			
OFF	ON	運転			
ON	ON	停止			

PF 側コントローラのパラメータ設定

オーバーフローセンサが **ON** で、PLC からの信号が **ON** の時に、PF の運転を停止させる場合

ST1	ST2	PF 状態	パラメータ No,2	パラメータ No,3	パラメータ No,4
OFF	OFF	運転	1	1	1
ON	OFF	停止			
OFF	ON	停止			
ON	ON	停止			

オーバーフローセンサが **OFF** で、PLC からの信号が **ON** の時に、PF の運転を停止させる場合

ST1	ST2	PF 状態	パラメータ No,2	パラメータ No,3	パラメータ No,4
OFF	OFF	停止	0	1	1
ON	OFF	運転			
OFF	ON	停止			
ON	ON	停止			

15.3. ホッパーコントローラ (THP/THL) との接続

