緊急停止　：X-MCC シリーズ　用

この緊急停止は、Zaber の X-MCC シリーズコントローラで使用するように設計されており、コントローラの電源を切ることなく、接続されているすべての軸に同時に押しボタン停止を提供します。

緊急停止

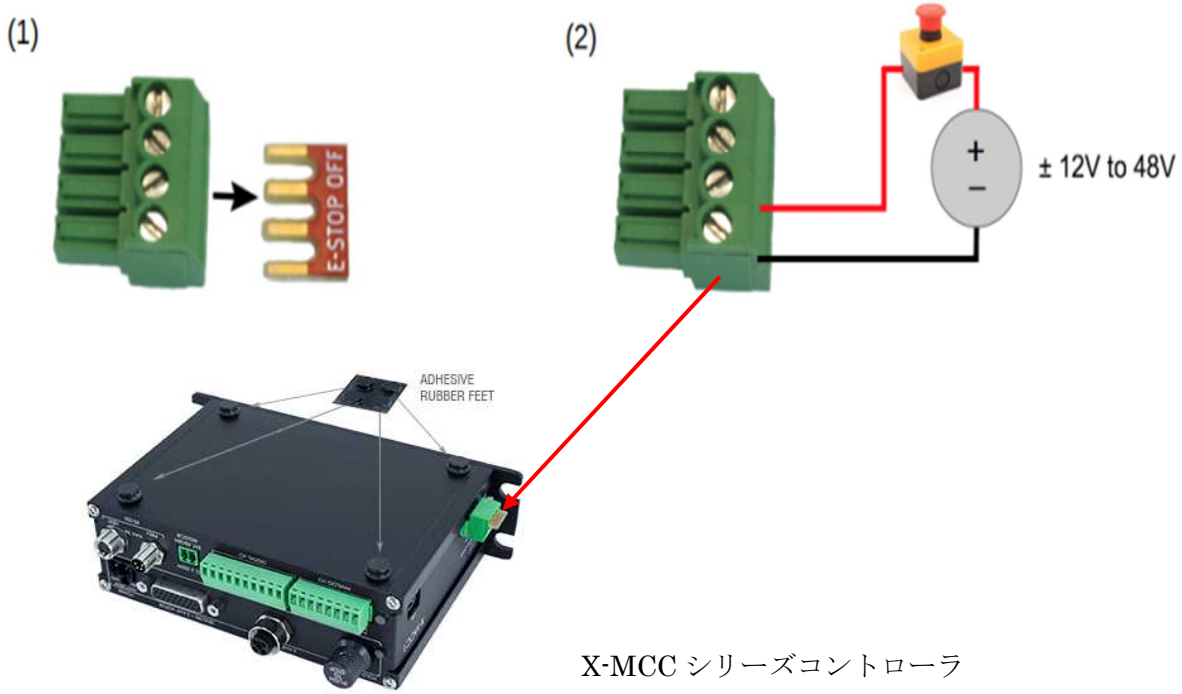
X-MCC には、オプションの 4 ピン非常停止入力が装備されています。

2 つの非常停止電源入力には常に 12～24V の電圧を印加する必要があります。 非常停止入力がオフになると、X-MCC はすべての動作軸でセーフトルクオフ（STO）応答を生成します。 STO の特徴は、モーターから電力を取り除き（つまり、ドライバーを無効にし）、ポジショナーが制御不能な停止まで惰性走行できるようにすることです。 コントローラはこの状態でもアクティブであり、クエリとコマンドに応答し続けます。 モーターは、非常停止入力が再びオンになり、ドライバーがドライバー有効化コマンドで再度有効化されるまで、電力が供給されないままになります。

警告：制御されていない、電源が入っていない停止は安全でない動作を引き起こす可能性があるため、安全なトルクオフはすべての使用例に推奨されるわけではありません。

アプリケーション全体の安全性を評価し、適切な安全機能を導入するのはユーザーの責任です。 たとえば、高速または重い負荷または垂直方向の動きを伴うアプリケーションでは、非常停止イベント中に負荷を安全に停止するために、外部ブレーキシステムが必要になる場合があります。 すべての安全機能は、実際の非常停止イベント中に正しく機能することを確認するために、制御された危険でない状況でテストする必要があります。

X-MCC には、デフォルトで非常停止を無効にし、通常のモーター動作を可能にするために、4 つのインターフェイスピンすべてに短絡バーが付属しています。 E ストップ回路を使用するには、最初に短絡バーを取り外してから、以下に示すように、通常は閉じているスイッチと直列に 12 V～48V の電圧の DC 電源を配線します。 信号はどちらの極性でも配線できます。 スイッチを開くと、非常停止が作動します。



X-MCC シリーズコントローラ

X シリーズモーションデバイスのトラブルシューティング

次のセクションには、一般的な問題のトラブルシューティングに関するヒントが含まれています。 デバイスが通信できず、動作が不安定な場合は、次の手順を使用して、ほとんどのデバイスで手動のファクトリリセットを実行できます。 これにより、ほとんどの設定がリセットされることに注意してください。

1. デバイスの電源を切ります
2. 最初の軸のノブを押し続けます（該当する場合）
3. デバイスの電源を入れます

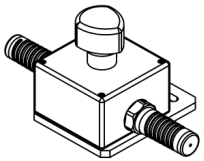
4. 1 つまたは複数の LED が消灯するか、青色の LED が点灯するまで、ノブを押し続けて（約 5 秒間）、放します。

デバイスは工場出荷時のデフォルトに戻されており、初期設定の手順に従って構成できます。.

ZABER

ES01 Emergency Stop Kit

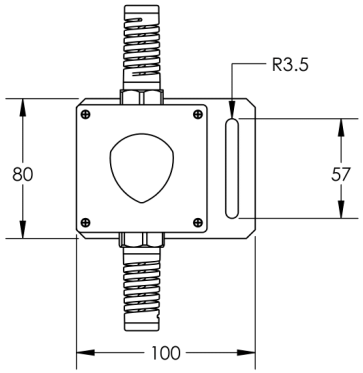
dimensions in mm

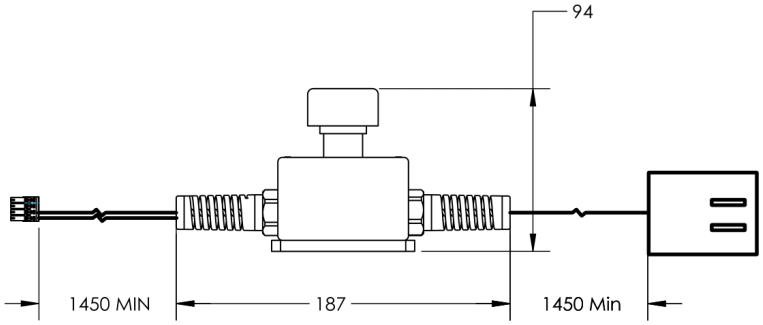


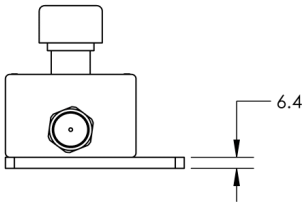
注記

・15VDC 電源が含まれています。 110-240VAC 電源装置には、US / EU/AUS 壁プラグが含まれています。 図は米国のプラグを示しています。

・非常停止キットは配線済みで終端処理されており、X-MCC コントローラーで即使用できるようになっています。







DWG 3125 R02