

AZD-KX モータドライバー ティーチング手順書

2022年9月6日

作成:巖

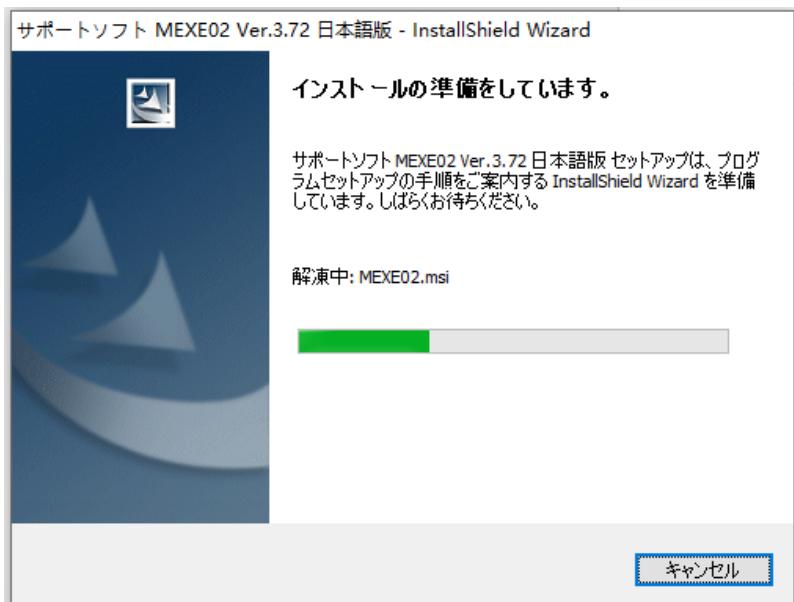
手順1: ティーチング用ソフトをインストール

以下の場所まで setup をクリックしてください。



手順2:

インストールが設定が開始します



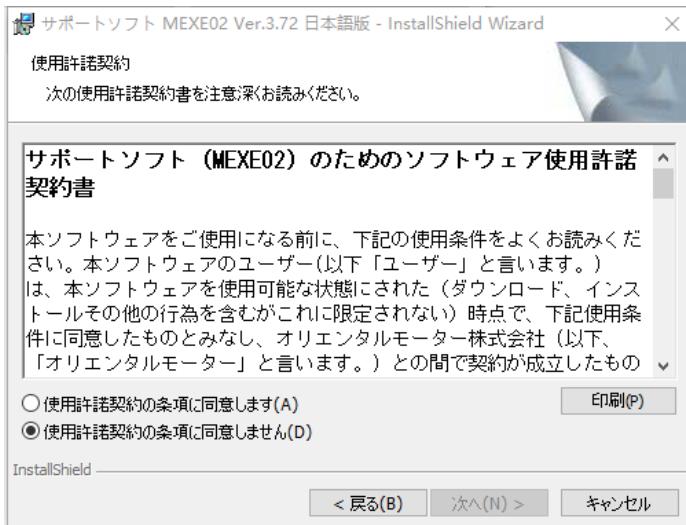
手順3:

「次へ」をクリックします



手順4:

承諾して「次へ」



手順5:

情報を入力して「次へ」



手順6:

すべてを選択して「次へ」



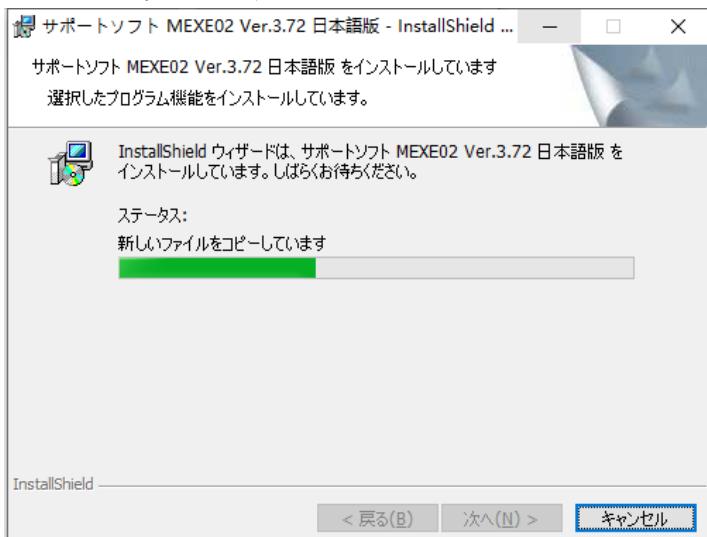
手順7:

「インストール」を押します



手順 8:

インストール完了まで待ち



手順 9:

「完了」を押します



手順 10:

手で軸を移動してみて、当たりなどがないく正常安全的に動作できれば、ドライバーの電源を入れます。

ティーチングしたい軸のドライバーに MiniUSB を挿して、ティーチング PC と繋がります。



手順 11:

設定ファイルを開きます。(X 軸を例として説明します)

モータ初期設定用 > LODAS-BI8-AI50 > AI50 > AZD-KX >				
名称	修改日期	类型	大小	
Flip-forAZD-KX+AI50-20240508.mx2c	2024/5/8 10:52	MX2C 文件	154 KB	
Clip-forAZD-KX+AI50-20240410-R2.mx2c	2024/4/10 18:28	MX2C 文件	154 KB	
X***-forAZD-KX+AI50-240326-新型AI (右モータ) .mx2c	2024/3/26 9:36	MX2C 文件	154 KB	
Y**-forAZD-KX+AI50-240202.mx2c	2024/2/2 10:23	MX2C 文件	154 KB	
旧	2024/12/28 19:05	文件夹		

手順 12:

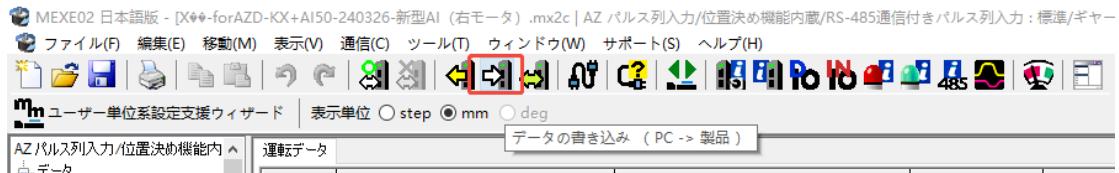
開いた画面の上側メニュー欄を探します。

The screenshot shows the KUKA KognitivSoft software interface. The main window displays a table of objects with columns for Name, Type, Position [mm], Speed [mm/s], Acceleration [m/s²], Stop Velocity [m/s²], Stop Distance [m], and various status indicators like Combined, Active, and Collision.

	名前	方式	位置 [mm]	速度 [mm/s]	加速度 [m/s ²]	停止レート [m/s ²]	遮断電流 [mA]	遮断移行距離 [m]	結合	結合元(No.)	オフセットアリ [mm]	偏移アリ
No 0	球形の蓋	球形の蓋	264,988	300.000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 1	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 2	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 3	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 4	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 5	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 6	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 7	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 8	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 9	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 10	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 11	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 12	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 13	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 14	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 15	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 16	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 17	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 18	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 19	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 20	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 21	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 22	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 23	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 24	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 25	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 26	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 27	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 28	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 29	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 30	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 31	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 32	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 33	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 34	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 35	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 36	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 37	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 38	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 39	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0
No 40	KPR1020角形角柱(面接合基準)	角柱	6,000	1,000	10.00000	1.00000	100.0	0.000	結合無	(1+1)	0.000	0.0

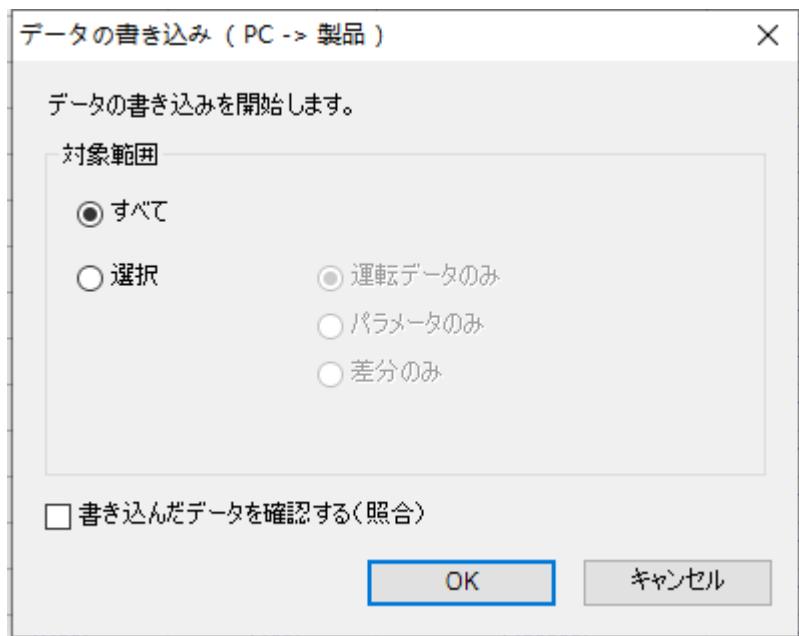
手順 12:

データ書き込みボタンを押します



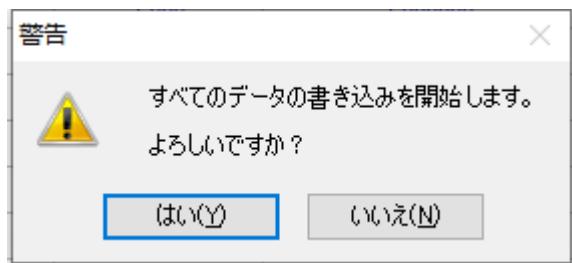
手順 13:

すべてを選択して、「OK」を押します



手順 14:

ポップアップで「はい」



手順 15:

書き込みが終わったら、ドライバーの再度電源を入れ直します。

手順 16:

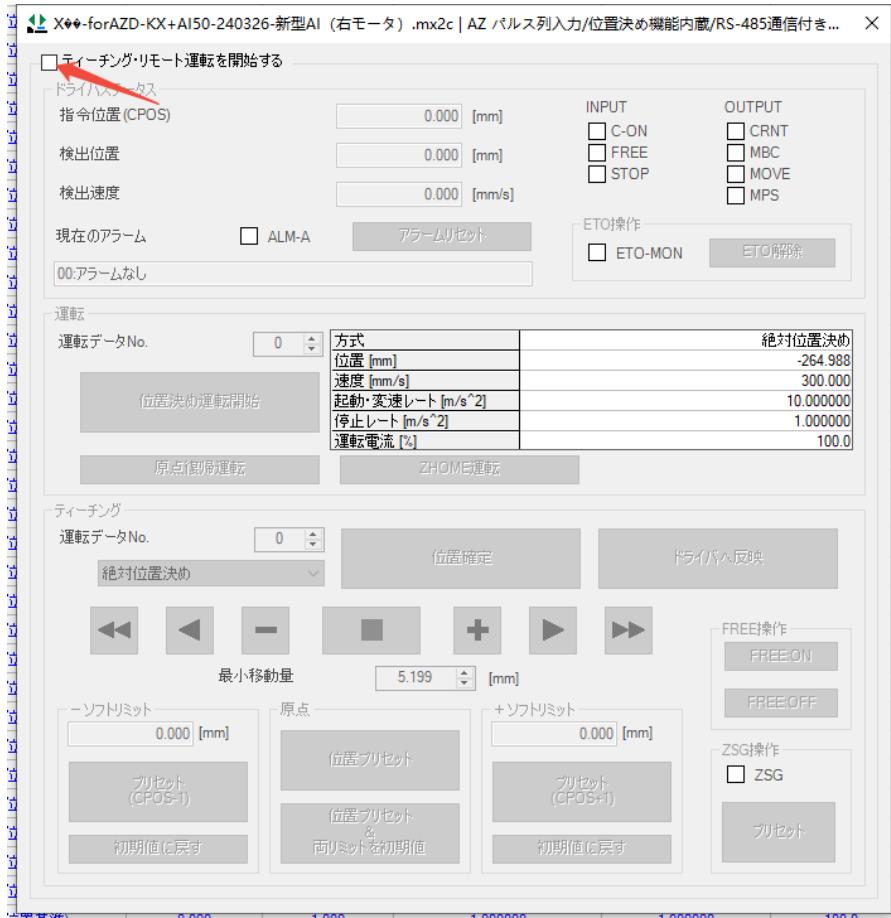
左側のメニュー欄から「ティーチング・リモート運転」をクリックします。



手順22:

左上のチェックを入れますと、ティーチングが始まります。

軸が動かしますので、十分注意しながらティーチングしてください。



手順23:

リモート運転開始確認で「はい」をクリックしてください。



手順26:

リモート運転操作ができるようになります。

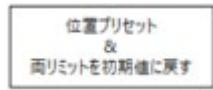


※操作方法は後ろページに説明します。

※「AZD-KED」ティーチング操作を下記のように行ってください。



- ① 機器 X/Y 軸調整資料で現在調整中の軸の原点を確認してください。
 (例 BI8 Y 軸 原点はモータ対向側 「+」方向はモータから離れ動作方向)



- ② 原点位置と両側ソフトリミットを初期値にするため、 をクリックしてください



- ③ 原点位置向きに移動、 を長押ししてください。



- ④ 軸のメーカリミットに突き当たて、「ALM-A」が点灯します。 を離して「アラームリセット」をクリックしてください。



- ⑤ 「原点」の「位置プリセット」を1回クリックしてください。

- ⑥ 「機器 X/Y 軸調整資料」より 「1」を「?????」に変更して、



を1回クリックしてください。※モータ側方向に「?????step」を移動した事

- ⑦ 「原点」の「位置プリセット」を1回クリックしてください。※これで原点位置を決定



⑧ を1回クリックしてください。※モータ対向側方向に「?????step」移動する事

- ⑨ 「+ソフトウェアリミット」の「プリセット」を1回クリックしてください。※これでモータ対向側ソフトリミット位置を決定。



- ⑩ モータ側ソフトリミット位置設定の為、 を長押ししてください。



- ⑪ 軸のメーカリミットに突き当たて、「ALM-A」が点灯します。 を離して「アラームリセット」をクリックしてください。



- ⑫ 「機器 X/Y 軸調整資料」より データを「?????」に変更して、



を1回クリックしてください。※モータ対向側に「?????step」を移動した事

- ⑬ 「-ソフトウェアリミット」の「プリセット」を1回クリックしてください。※これでモータ側ソフトリミット位置を決定。

- ⑭ 「手順22」で入った「リモート運転」のチェックを外してください。
- ⑮ テイーチング操作は終わりになります、これから装置 PC の LODAS-STG で動作確認を行う必要があります