

株式会社キーエンス

位置決め・モーションユニット KV-ML16V

特長

- 超高速PLC「KV-5500/5000/3000」の高速性を活かしたシステム構築が可能です。コントローラの自律制御ができ、モーションフローや専用命令によりプログラム量が減ることでCPUのスキャンタイムが向上します。
- 従来の位置決めユニットと同等の価格でモーション制御に対応しているので導入時の大幅なコストダウンを実現。また、最大16軸の制御に対応でき、多軸制御のコストダウンが図れます。
- 位置決め、同期などすべての制御をパラメータ方式で実現。専用言語不要なので、簡単に導入していただけます。また、ユニットの初期設定など、必要なソフトウェアはラダーサポートソフトKV STUDIOに標準搭載の「KV MOTION+」にすべて収録しています。



KV-ML16V

製品仕様

項目	仕様
制御方式	MECHATROLINK-II (位置・速度・トルク・ML-II コマンド・I/O制御)
制御軸数	16軸 (仮想軸と合計)
接続可能CPUユニット	KV-5500/5000/3000
最大接続台数	5台
制御機能実行方法	ラダープログラム、モーションフロー
位置単位	mm、deg (角度)、PLS (パルス数)、小数点位置0~9桁 単位変換機能あり
累積アドレス	-2147483648 ~ 2147483647 指令単位
位置決め制御	絶対値/相対値位置決め、直線補間 (最大16軸)、円弧補間、ヘリカル補間
加減速曲線	直線、S字、ベジェ
同期制御	カウンタ (KV-MX1が必要)、指令座標、現在座標入力による同期制御が可能 カム分解能: 2048 ~ 32768、クラッチ: ダイレクト、すべり、追従、補正: 補助入力による補正、位相補正、進角補正、接点出力: 16点 (うち外部出力8点) ×2
微細制御	内蔵ROMまたはSDメモ리카ードに記憶した微細データによる微細制御が可能
原点復帰方式	原点センサエッジ/中間点、押し当て原点復帰、ドグ式 (Z相あり/なし指定可能)、データセット式
速度制御 速度指令範囲	-100000 ~ 100000 (×0.01min ⁻¹)
トルク制御 トルク指令範囲	-80000 ~ 80000 (×0.01%)

MECHATROLINK仕様

		M-I	M-II	
		17-byte	17-byte	32-byte
対応コマンド	サーボ	-	-	○
	ステッピングモータドライバ	-	-	○
	インテリジェントI/O	-	-	○
	シンプルI/O	-	-	○
	インバータ	-	-	○
伝送周期				0.5ms, 1ms, 1.5ms, 2ms, 2.5ms, 3ms

お問い合わせ

株式会社キーエンス

本社・研究所/

〒533-8555

大阪市東淀川区東中島1-3-14

TEL: 06-6379-1271

FAX: 06-6379-1270

制御システム事業部

E-mail: seigy-qa@keyence.co.jp

URL: http://www.keyence.co.jp