

ECG-A 配线 · 安装启动快速指南

本文档旨在使 ROBODEX 控制器的启动工作更快更容易。
有关处理的详细内容，请参阅单独的使用说明书。
※产品启动时，请充分考虑安全进行作业。

1. 从 CKD 网站下载电动控制器 ECG 的应用软件(S-Tools)，并将其安装在电脑上。

<https://www.ckd.co.jp/kiki/sc/product/detail/965/ECG>

2. 电动执行器的构成需要如下内容。

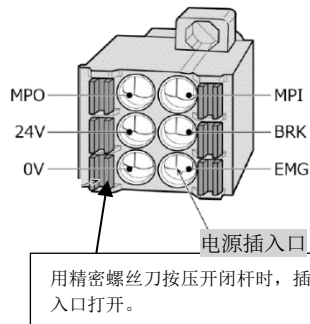
	弯曲半径 39mm 以上	弯曲半径 63mm 以上	
电动执行器 EBS/EBR	马达电缆 EA-CBLM2	编码器线缆 EA-CBLE2	DC24V 电源
ECG-A 控制器	USB 电缆 (A-miniB)	计算机	S-Tools (电脑软件)

3. 与电源接插件(ECG 附带)进行配线。

芯线: 0.5mm²(AWG20)单线、捻线、带绝缘卡套杆端子的捻线

导线剥落: 从导线前端的 8mm

MPI	MPO 和跳线
MPO	MPI 和跳线
BRK	施加 DC24V 时 制动强制解除
24V	DC24V 施加
EMG	DC24V 施加
0V	DC0V 施加

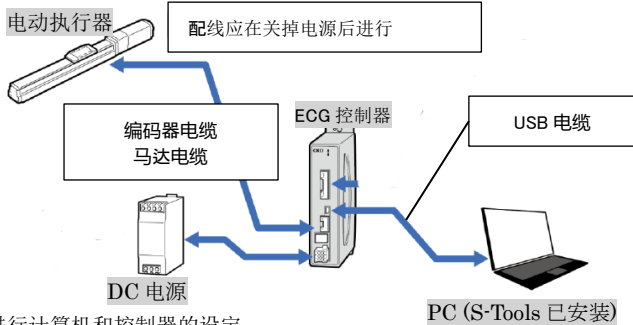


※BRK 施加时

伺服开失败。

通常时请勿施加 24V

4. 进行执行器等的配线。



5. 进行计算机和控制器的设定。

“打开 DC 电源” → “启动 S-Tools” 后，请按照以下 (1) 至 (4) 的顺序进行选择。



※DC24V 电源 ON → S-Tools 请按照上升的顺序进行操作。

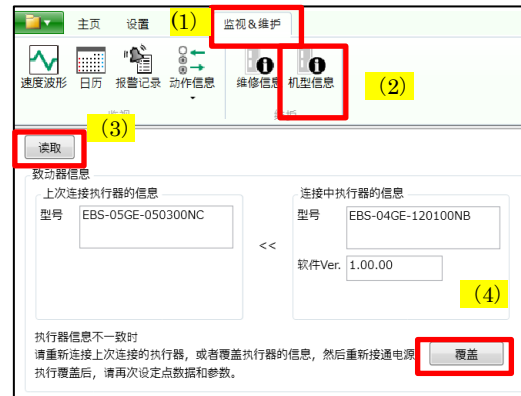
S-Tools 启动不可识别

6. 进行机种信息的改写。(只有在连接的机种发生变更时需要。)

改写后执行软件重置。

※软件复位后为 PLC 模式。

请再次更改为 TOOL 模式。



7. 进行动作准备。

(1) 更改为 TOOL 模式。

单击“模式切换(B)”。

(2) 设为伺服 ON 状态。

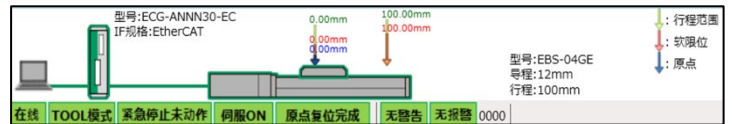
单击“伺服切换(S)”。

(3) 进行原点恢复。

单击“原点恢复(F)”。

※S-Tools 左下角的信息

如果全部为绿色，则表示已做好操作准备。



8. 进行点动、微动动作。

(1) 选择“动作 1”

(2) 选择点动/微动

(3) 速度

点动/微动速度设定范围: 1~100mm/s

(4) 微动距离。

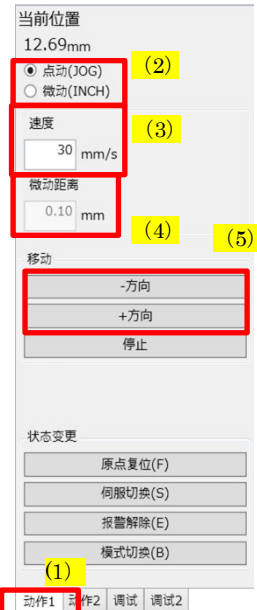
微动距离设定范围: 0.10~10.00mm

(可按 0.01mm 为单位设定)

(5) 移动

+方向: 朝向马达侧

-方向: 朝向马达侧



9. 与 PLC 的连接

初始动作完成。请利用 PLC 等上位终端进行连接。

<增益调整>

○安装执行器为垂直时、共振时，需调整增益。

请参考 S-Tools 的使用说明书(SM-A11147)

进行增益变更。

关于具体的调整方法，请参考 ECG 的使用说明书(SM-A27751)中的“增益调整”。

○垂直安装时，ECG 使用说明书(SM-A27751)