

ECG-B 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>

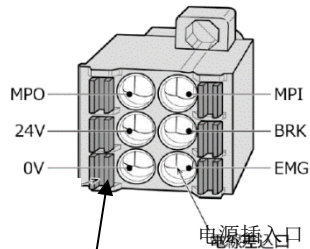
2. 电动执行器的构成需要如下内容。

	弯曲半径 46.2mm 以上	
电动执行器 F 系列	马达、编码器线缆 EA-CBLME2	DC24V 电源
ECG-B 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: 从导线前端起的 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

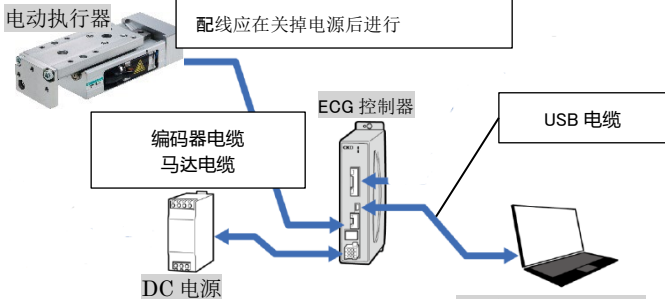


※BRK 施加时

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 DC24V 电源” → “启动 S-Tools”后，请按照以下 (1) 至 (5) 的顺序进行选择。※1

选择 ECG 通信端口 (1)

更改为 TOOL 模式 (4)

※1: 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

※2: 如果显示“无法识别执行器型号”时，请选择要连接的机种的机种信息，然后按“确认”。

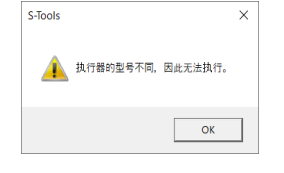
6. 进行机种信息的设定。

写入后，执行软件复位。

※软件复位后为 PLC 模式。

请再次更改为 TOOL 模式。

※设定机种信息后，“执行器型号不同，因此无法执行。”时，请重新启动 S-Tools。



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(deg/s)

※FGRC(旋转)时，单位为 deg/s

(4)微动距离

微动距离设定范围: 0.10~10.00mm(deg)

(可按 0.01mm 为单位设定)

※FGRC(旋转)时，单位为 deg

(5)移动

FLCR 时，+方向: PUSH 方向

-方向: PULL 方向

FGRC 时，+方向: CW 方向(顺时针旋转)

-方向: CCW 方向(逆时针旋转)

FLSH 时，+方向: 手指闭合方向

-方向: 手指张开方向

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>

○执行器安装共振时，需调整增益。

S-Tools 的使用说明书(SM-A11147)

请参考变更增益。

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”。