

② 初期化完了状態から主回路電源 OFF 状態に遷移要求をしました。

要求前状態	遷移要求コード	想定遷移状態	要求後 遷移状態コード	結果
初期化完了(50h)	Controlword : 6h	主回路電源 OFF(31h)	Statusword : 31h(主回路電源 OFF)	○

③ 主回路電源 OFF 状態からサーボレディ状態に遷移要求をしました。

要求前状態	遷移要求コード	想定遷移状態	要求後 遷移状態コード	結果
主回路電源 OFF(31h)	Controlword : 7h	サーボレディ(33h)	Statusword : 33h (サーボレディ)	○

④ サーボレディ状態からサーボ ON 状態に遷移要求をしました。

要求前状態	遷移要求コード	想定遷移状態	要求後 遷移状態コード	結果
サーボレディ(33h)	Controlword : Fh	サーボ ON(37h)	Statusword 37h: (サーボ ON)	○

⑤ サーボ ON 状態からサーボレディ状態に遷移要求をしました。

要求前状態	遷移要求コード	想定遷移状態	要求後 遷移状態コード	結果
サーボ ON(37h)	Controlword : 7h	サーボレディ(33h)	Statusword : 33h (サーボレディ)	○

⑥ サーボレディ状態から主回路電源 OFF 状態に遷移要求をしました。

要求前状態	遷移要求コード	想定遷移状態	要求後 遷移状態コード	結果
サーボレディ(33h)	Controlword : 6h	主回路電源 OFF(31h)	Statusword : 31h (主回路電源 OFF)	○

⑦ 主回路電源 OFF 状態から初期化完了状態に遷移要求をしました。

要求前状態	遷移要求コード	想定遷移状態	要求後 遷移状態コード	結果
主回路電源 OFF(31h)	Controlword : 0h	初期化完了(50h)	Statusword : 50h (初期化完了)	○

⇒ 結果 : サーボアンプの状態がサーボ ON 状態まで遷移できトルクがかかっていることを確認し、その後、初期化完了状態に戻る事も成功した為、正常と判断しました。

11. <評価項目 5> サーボモータの正転回転ができる事。

- ① サーボ ON 状態において、PI の 目標位置: Target Position に「現在値 + 50000」の値をセットしました。
- ② PI の 現在位置: Position Actual Value を確認し、セットした値の近似値内に変化しているかを確認しました。(近似値内: 分解能の 1000 分の 1 内とします。)

⇒ 結果 : 正転回転し、PI : Position Actual Value 値も近似値内の為、正常と判断しました。

12. <評価項目 7> サーボモータの逆転回転ができる事。

- ① サーボ ON 状態において、PI の 目標位置: Target Position に「現在値 - 50000」の値をセットしました。
- ② PI の 現在位置: Position Actual Value を確認し、セットした値の近似値内に変化しているかを確認しました。(近似値内: 分解能の 1000 分の 1 内とします。)

⇒ 結果 : 逆転回転し、PI : Position Actual Value 値も近似値内の為、正常と判断しました。

TenAsys®, INtime®, eVM® and iRMX® are registered trademarks of the TenAsys Corporation.
EtherCAT® Beckhoff Automation GmbH, Germany