

HUSB-CPD434U のエンコーダ入力回路形式選択について

前モデルの HUSB-CPD434v2 と、新モデルの HUSB-CPD434U のエンコーダ入力回路形式選択については相違点があります。相違点は下の表のようになります。

<p>HUSB-CP D434v2</p>	<p>ジャンパ (P1~P4) を使用して、軸毎に差動とオープンコレクタを設定できる。</p> <p>3.1.2 エンコーダ入力回路形式選択</p> <p>エンコーダ出力が差動出力またはオープンコレクタ出力によってエンコーダ入力回路形式を選択設定します。 (表 4.3-1 エンコーダ入力回路参照)</p> <div style="text-align: center;"> <table border="0"> <tr> <td></td> <td>X軸</td> <td>Y軸</td> <td>Z軸</td> <td>U軸</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>P1</td> <td>P2</td> <td>P3</td> <td>P4</td> <td></td> </tr> <tr> <td>1 2 3</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td>1-2ジャンパオープンコレクタ接続 2-3ジャンパ時差動接続(出荷状態)</td> </tr> <tr> <td></td> <td>> ω N</td> <td>> ω N</td> <td>> ω N</td> <td>> ω N</td> <td></td> </tr> </table> </div> <p>図 3.1-3 エンコーダ入力回路形式の設定</p>		X軸	Y軸	Z軸	U軸			P1	P2	P3	P4		1 2 3					1-2ジャンパオープンコレクタ接続 2-3ジャンパ時差動接続(出荷状態)		> ω N	> ω N	> ω N	> ω N	
	X軸	Y軸	Z軸	U軸																					
	P1	P2	P3	P4																					
1 2 3					1-2ジャンパオープンコレクタ接続 2-3ジャンパ時差動接続(出荷状態)																				
	> ω N	> ω N	> ω N	> ω N																					
<p>HUSB-CP D434U</p>	<p>全軸共通の設定になる。(但し、A/B 相と Z 相は P1/P2 で個別に設定できる)</p> <p>3.1.4 エンコーダ入力回路形式選択</p> <p>エンコーダ入力回路は、スイッチの設定で差動と、オープンコレクタ/TTL の接続が可能です。 DSW1,DSW2 は差動終端設定用で、各軸の A/B/Z 相の終端を個別に ON/OFF します。 P1,P2 は、差動入力とオープンコレクタ/TTL 入力の切替を行います。P1 は A/B 相、P2 は Z 相の切替設定となりますが、全軸の共通の設定となるため、軸毎の設定はできません。 DSW1,DSW2 及び P1,P2 を組み合わせて、接続するエンコーダ信号に対応します。</p> <div style="text-align: center;"> </div> <p>図 3.1-3 エンコーダ入力回路形式の設定スイッチ</p>																								

HUSB-CPD434U では、エンコーダ入力回路形式が全軸共通の設定になってしまいますが、下記注意点について問題がなければ、オープンコレクタ設定でも差動のエンコーダを入力することが出来ます。

<注意点>

- ① 差動の P 信号だけ使用します (N 信号は未使用)
- ② 論理が反転します (A/B 相の場合は反転しても問題ありません)

上記 2 つの注意点についてお使いの環境で問題ない場合は、オープンコレクタと差動を混在させて使用することが可能になります。

以上