

## ! 周辺機器接続 対応機種: SEEV-A/SEEV-A-HD

### アプリケーションの概要

周辺機器と成形機を連動して動作させるため、射出・型開閉・エジェクタ・コアトラの各動作に対して、インターロック信号を準備しました。

### 構成概略

#### ■成形機から周辺機器への出力信号

信号選択：標準搭載の選択信号5chに加え、さらに15chが選択可能。  
出力信号に7項目追加。  
仕様：追加した15chは、A接点または24V信号が選択可能。

#### ■周辺機器から成形機への入力信号

信号：射出・型開閉・エジェクタ・コアトラの各動作に対して、周辺機器から動作指令が可能。  
仕様：A接点信号のみ。

### 画面表示



#### ■入力信号一覧画面

信号確認のために、入力信号の一覧画面を準備しました。信号の状態をすぐに確認することができます。



No.	追加出力信号
1	安全ドア閉信号
2	コア戻限信号
3	コア突出限信号
4	コア2戻限信号
5	コア2突出限信号
6	ノズルタッチ完了信号
7	保圧完了信号

No.	追加入力信号
1	型閉禁止信号
2	型開禁止信号
3	エジェクタ戻許可信号
4	エジェクタ突出許可信号
5	コア戻許可信号
6	コア突出許可信号
7	コア2戻許可信号
8	コア2突出許可信号
9	射出許可信号
10	型閉再開信号
11	型開再開信号
12	型閉スタート信号

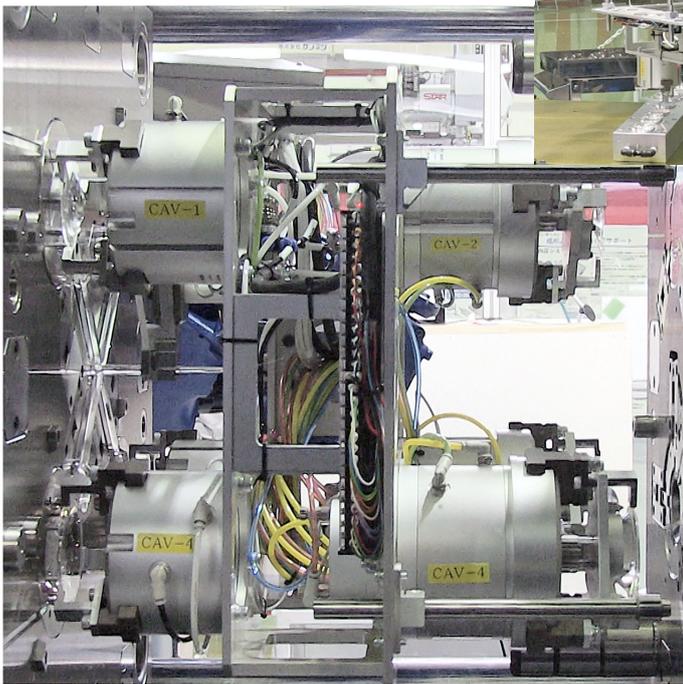
使用例

続きは裏面をご覧ください。▶▶

### 使用例

複合成形(インサート成形など)でロボットを使用する場合や、他の機器との連携が必要な場合に、確実なインタロック信号によって工程を制御し、設備の安全性やフレキシビリティ、製品の品質と安定性を向上させます。

#### インサート成形+コアトラ動作



#### 従来方式

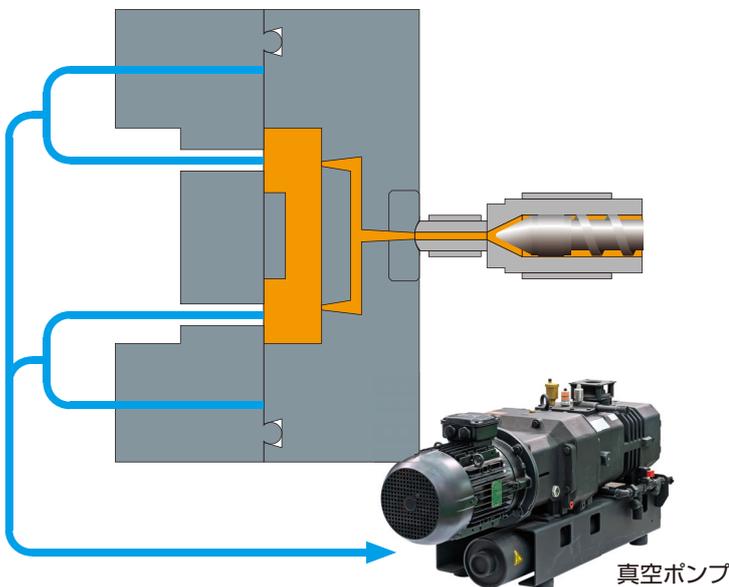
ロボットがインサート品を挿入後に、コアトラを動作。インサート品が正常に挿入されていない場合、コアピンの破損する。



#### 周辺機器接続

インサート品が正常に挿入されると、ロボットから成形機にコアトラ入り許可信号が出力される。インサート不良による金型破損を防止することができる。

#### 真空引き成形



#### 従来方式

型閉一時停止で真空ポンプを動作させ、一定時間後に型閉再開から型全閉への一連の動作を行い射出。この際、真空度が所定値に達しているか分からない。



#### 周辺機器接続

真空度測定センサからの出力信号で、型閉再開を行うことにより、所定の真空度を達成することができる。真空度未達による不良を大きく抑制することができる。