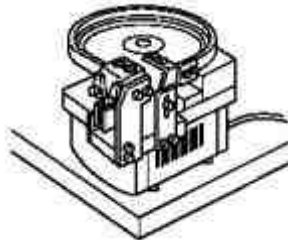


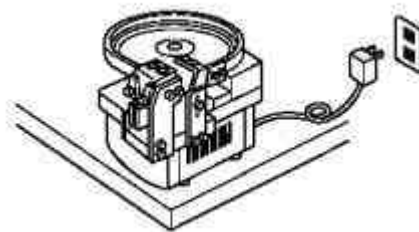
## 5 . 使用方法

### 5.1 手動用

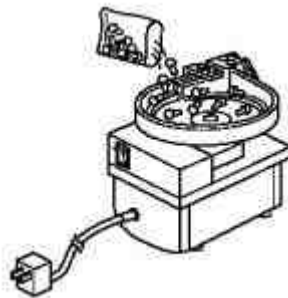
本体を水平でフラットなテーブルに置いて下さい。



付属のACアダプタを本体につなぎ、AC100Vコンセントに差し込んで下さい。

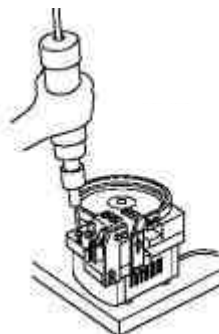


ワークをボウルに供給し、ACアダプタの電源スイッチをONにして下さい。  
自動原点復帰後、ワークの整列動作が開始されます。



ビットガイド部に整列したワークをドライバで切り出して下さい。  
次のワークが自動的にスタンバイされます。

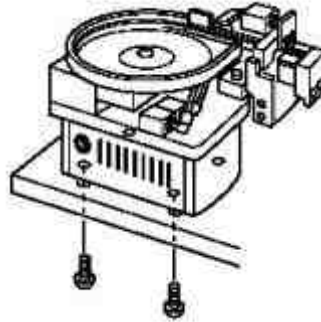
( 振動停止中にビットガイド部にワークがないときは、セパレータを空で切り出して下さい )



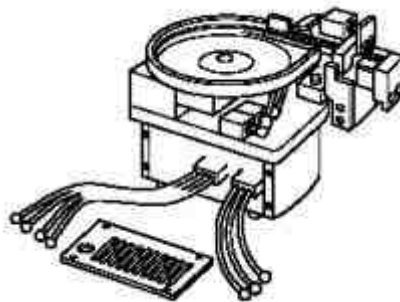
## 5.2 自動機用

本体を水平でフラットなテーブルにビス固定して下さい。

( 上からビス止めする場合は別途ブラケットをご用意下さい)



サイドカバーを外し、付属の電源および外部入出力ケーブルを本体コントローラと外部制御機器に接続して下さい。接続が終了したらサイドカバーを取り付けて下さい。

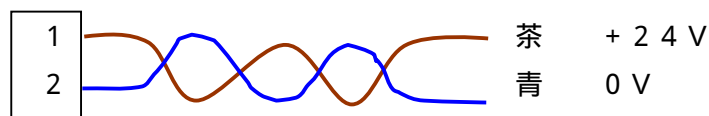


### 4 電源の配線 (長さ 50 cm)

電源は DC 24 V  $\pm$  5% を コントローラの PWコネクタへ接続して下さい。

( 7.2 コントローラ各部の名称の項を参照下さい)

安全のため、供給される電源を外部機器にて開閉する回路を設けてください。



電源を逆接続されるとコントローラが破損します。



コントローラへの電源投入前に、コネクタをコントローラから抜いた状態でテスター等で電圧チェックを行って下さい。

また、絶縁試験は行わないで下さい。

## 2 外部入出力ケーブルの配線（長さ2 m）

外部入出力ケーブルは、外部機器とコントローラを接続するケーブルです。

コントローラのIN・OUTコネクタへ接続します。

（7.2 コントローラ各部の名称、7.5.3 外部入出力コネクタの項を参照下さい）

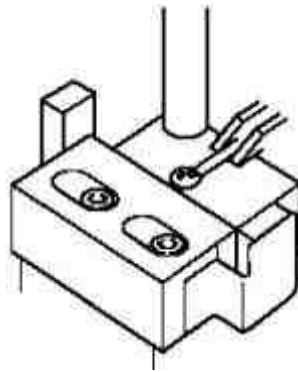


使用されない入出力信号及び、未使用の信号は端末処理を行い、他の信号線と接触しないようにしてください。

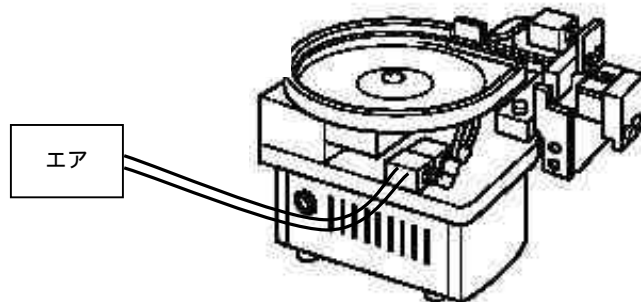
外部入出力ケーブルを布線する場合には、他の動力線と平行布線したり同一ダクトに布線したりしないでください。

ネジ締めロボットや組立機のハンドをエスケープ部のワークに位置合わせを行って下さい。

（位置合わせにあたっては6.5.2 フィーダ本体外形図 自動機用の項を参照下さい）



ソレノイドバルブに 4 エアホースを接続し、エア（0.3~0.7Mpa）を供給して下さい。



ポウルにワークを入れ、自動運転を開始して下さい。

（自動運転にあたっては7.5 外部入出力の項を参照下さい）

