

# 取扱説明書

## フィードバック張力コントローラ

CTF1200/3200



小倉クラッチ株式会社

ホームページ : <http://www.oguraclutch.co.jp>

東京営業所 : 〒105-0013 東京都港区浜松町 1 丁目 10 番 12 号

TEL : (03)3433-2151

FAX : (03)3433-5795

本 社 : 〒376-0011 群馬県桐生市相生町 2 丁目 678 番地

TEL : (0277)54-7101

FAX : (0277)54-7117

# 目次

1	正しくお使い下さい	P 3
2	使い方	P 3
2-1	設置するとき	P 3
(1)	取付方法	P 3
(2)	接続方法	P 4
	端子台の機能と配置	P 4
	コネクタの機能と配置	P 4
	CTS1130 で 1 台の CTF1200/3200 を設定する場合の接続方法	P 5
	CTS1130 で複数台の CTF1200/3200 を設定する場合の接続方法 (要部抜粋)	P 6
	アナログ電圧または外付け VR で 1 台の CTF1200/3200 を設定する場合の接続方法	P 7
2-2	電源を入れる前に	P 8
(1)	動作モードの設定	P 8
	スイッチ No.1 : 制御方式の切り換え (調整用)	P 8
	スイッチ No.2 : リモート入力短絡 (リモートオン) 時の電流値の切り換え	P 8
	スイッチ No.3 : 異常警報出力	P 9
	スイッチ No.4 : RMC/HLD 端子の入力信号の切り換え	P 9
(2)	CTS1130 との交信アドレスの設定	P10
	アナログ電圧または外付け VR で 1 台の CTF1200/3200 を設定する場合	P10
	CTS1130 で 1 台または複数台の CTF1200/3200 を設定する場合	P10
2-3	電源を初めて入れる時に	P10
(1)	CTS1130 による初期設定	P10
	初期設定の項目	P10
	初期設定の方法	P13
	CTS1130 の操作方法	P13
	初期設定の終了方法	P14
2-4	使うとき	P14
(1)	起動	P14
	CTS1130 と 1 台の CTF1200/3200 を使用する場合	P14
	CTS1130 と複数台 (16 台) の CTF1200/3200 を使用する場合	P14
	アナログ電圧または外付け VR で 1 台の CTF1200/3200 を設定する場合	P14
(2)	CTS1130 による張力設定	P15
(3)	CTS1130 の操作方法	P15
(4)	クラッチ・ブレーキの電流を遮断したり復帰する場合	P15
	走行開始時に徐々に張力を作用させる場合	P15
	走行開始時に直ちに張力を作用させる場合	P15
(5)	クラッチ・ブレーキの電流を保持する場合	P16
2-5	より便利に使うとき	P17
(1)	張力をモニタ表示する場合	P17
(2)	過張力や張力不足を検知する場合	P17
(3)	オーバーロードを検知する場合	P17
(4)	一定の電圧を供給する場合	P17
3	仕様	P18
4	形状・寸法	P19

## 1 正しくお使い下さい

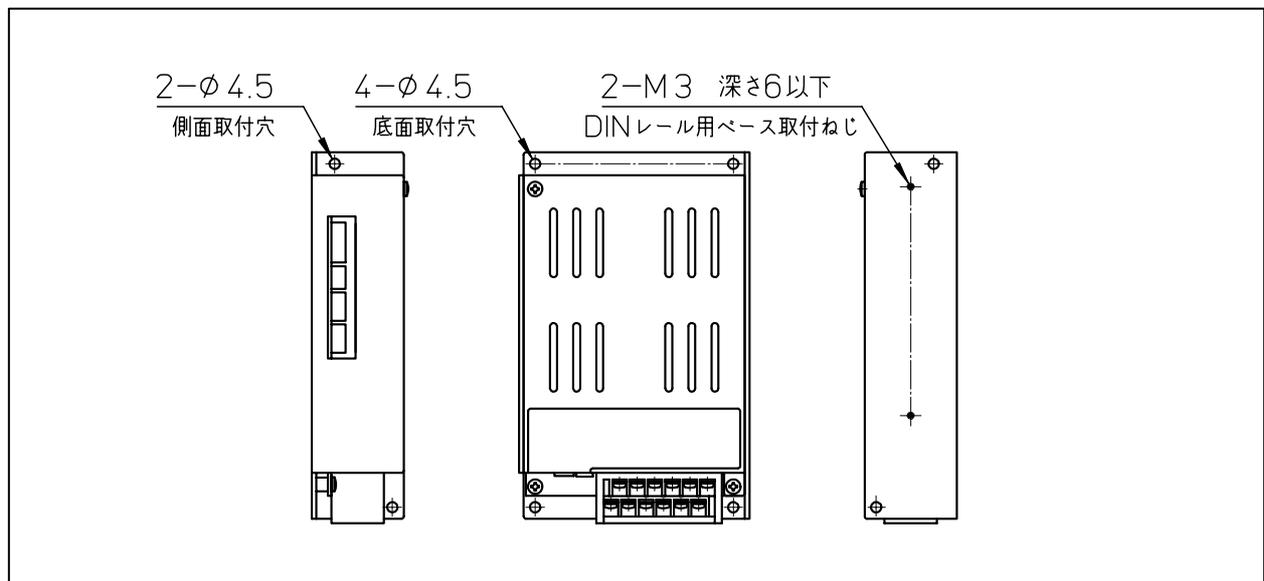
- ・このコントローラは、張力設定手段により設定された設定張力と、専用張力検出器で測定した張力とを比較して、差を無くすようにパウダやヒステリシス方式のクラッチ・ブレーキのトルク（電流値）を加減します。
- ・このコントローラの動作には、DTH、DTL、DTW 型張力検出器と張力設定手段(CTS1130 張力設定器・アナログ電圧・外付け VR)が必要になります。
- ・運転開始前に CTS1130 張力設定器により各種設定値を初期設定して下さい。
- ・電源は市販のスイッチング電源等の安定化電源を使用して下さい。弊社製 OTPF/H 型クラッチ・ブレーキ用電源は安定化されていないので使用できません。
- ・絶縁抵抗、耐電圧試験は、内部素子を破損する恐れがありますので実施しないで下さい。

## 2 使い方

### 2 - 1 設置するとき

#### (1) 取付方法

- ・このコントローラは、側面取付穴（2- 4.5）による側面取付、底面取付穴（4- 4.5）による底面取付、または DIN レール用ベース（推奨品：OMRON 製 S82Y-03N、弊社では取り扱いません）を使用し、DIN レールにワンタッチ取付が可能です。
- ・DIN レール用ベースを使用する場合は、DIN レール用ベース取付ねじ（2-M3）を使用して下さい。ねじの挿入深さは6mm 以下にして下さい。



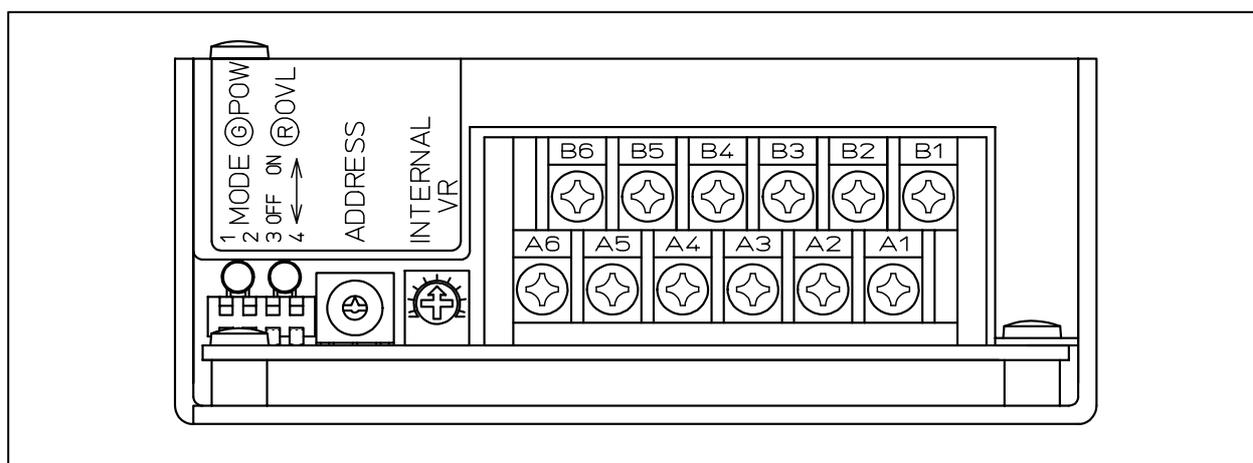
#### 次のような場所では使用しないで下さい。

- ・周囲温度が - 10 ~ 60 ・周囲湿度が 25 ~ 85%RH の範囲を超える場所
- ・直射日光が当たる場所や急激な温度変化で結露する場所
- ・振動・衝撃が直接加わる場所や強磁界・強電界の発生する場所
- ・塵埃・塩分・鉄粉・油煙が多い場所や水・油・薬品などのしびきがかかる場所
- ・腐食性ガスや可燃性ガスのある場所

## (2) 接続方法

### 端子台の機能と配置

A1	+	DC24V IN	電源入力 安定化電源DC24~26V 最大2.0A (CTF1200) 最大3.5A (CTF3200)	B1	ANA +5V		アナログ電圧: DC0~5V または 外付けVR: 1K~10KΩ(B)
A2	-			B2	ANA/VR		
A3	+	OUTPUT	制御出力 パウダ、ヒステリシス クラッチ/ブレーキ	B3	ANA GND		
A4	-			B4	ANA MON		張力モニタ出力
A5	+	OVL	異常警報出力 NPNオープンコレクタ トランジスタ	B5	+	RMC/HLD	リモート/ホールド入力 信号用リレー接点、または NPNオープンコレクタ トランジスタ
A6	-			B6	-		

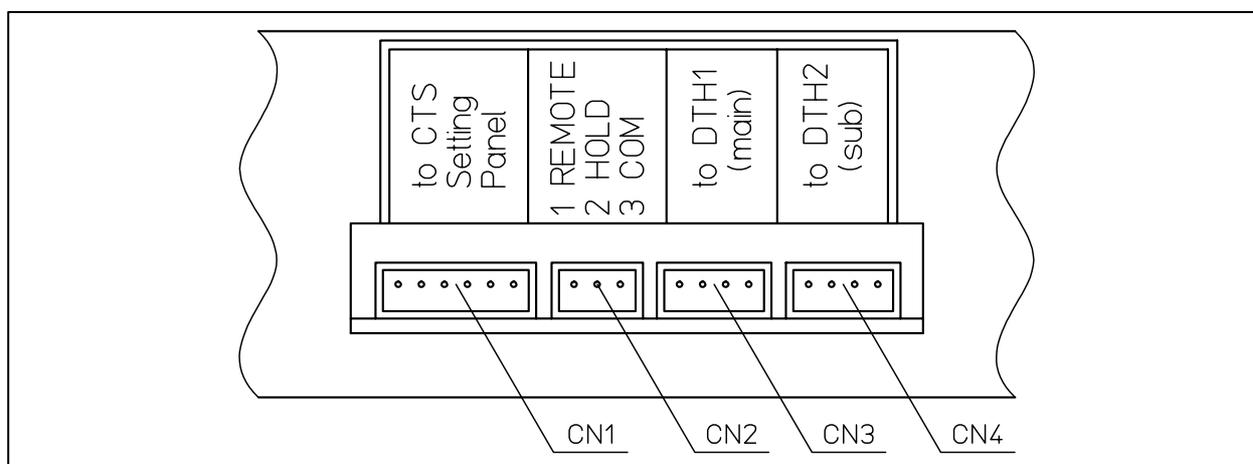


### コネクタの機能と配置

CN1	CTS1130を接続
CN2	リモート/ホールド入力を接続
CN3	DTH型張力検出器を接続 (DTW型張力検出器を接続)
CN4	未使用 (DTW型張力検出器を接続)

#### CN2 ピン配置

1	REMOTE	リモート入力
2	HOLD	ホールド入力
3	COM	制御入力用コモン

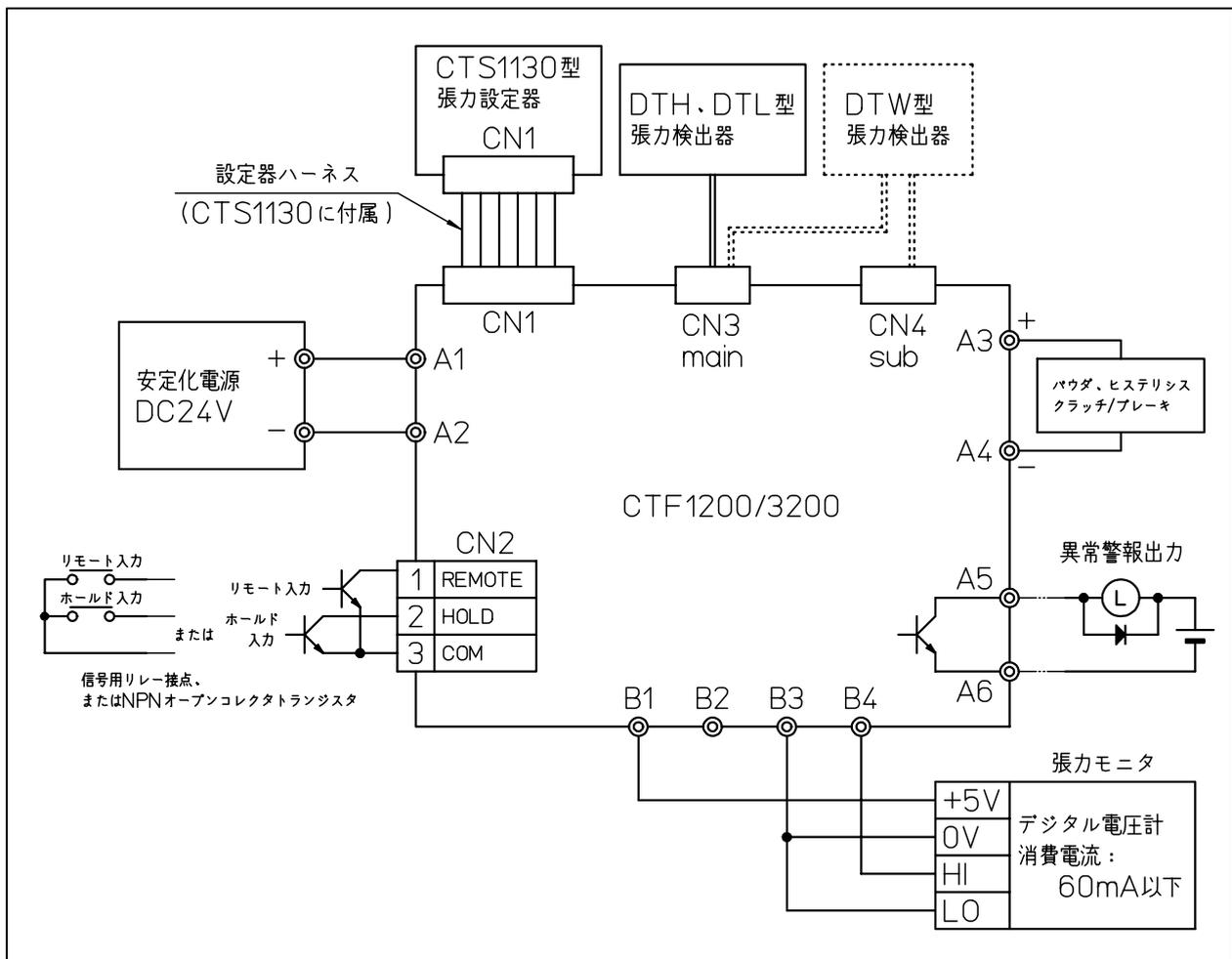


### 次のことに注意して接続して下さい。

- ・各入出力線は、誘導ノイズ等を防止するために、高圧線・動力線・交流線との平行配線や同一配線を避けて分離して下さい。
- ・このコントローラはクラッチ・ブレーキ用バックサージ吸収素子を内蔵していますので外部回路に接続する必要はありません。
- ・異常警報出力にリレー等の誘導性負荷を接続する場合は、バックサージ吸収のために必ずダイオードを接続して下さい。
- ・B1(ANA +5V)端子からデジタル電圧計に供給できる電流は最大 60mA で、これを超える電流を供給するとコントローラが破損する場合があります。
- ・DTH、DTL 型張力検出器を使用する場合には、CN3 に接続し、DTW 型張力検出器を使用する場合は、CN3 とCN4 の両方に接続して下さい。DTW の出力ケーブルは、どちらでも構いません。

### CTS1130 で 1 台の CTF1200/3200 を設定する場合の接続方法

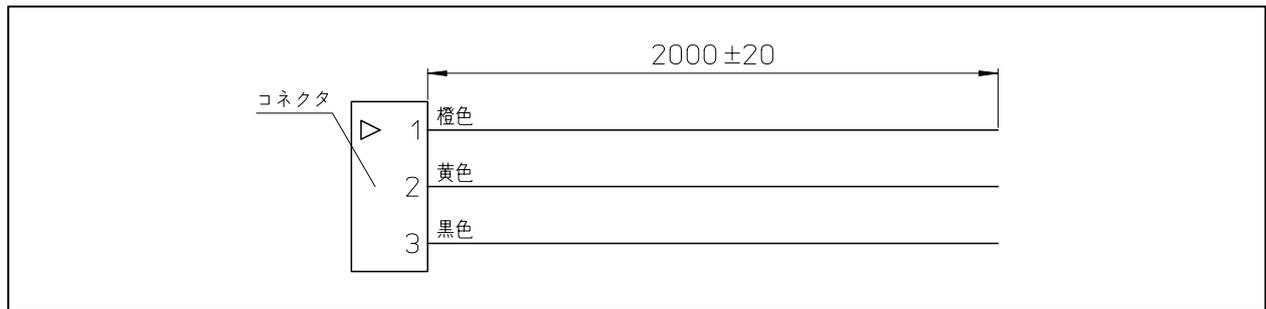
- ・デジタル方式により、CTF1200/3200 の設定張力値を設定できます。
- ・CTF1200/3200 で使用する全ての運転パラメータを設定できます。



### ハーネスについて

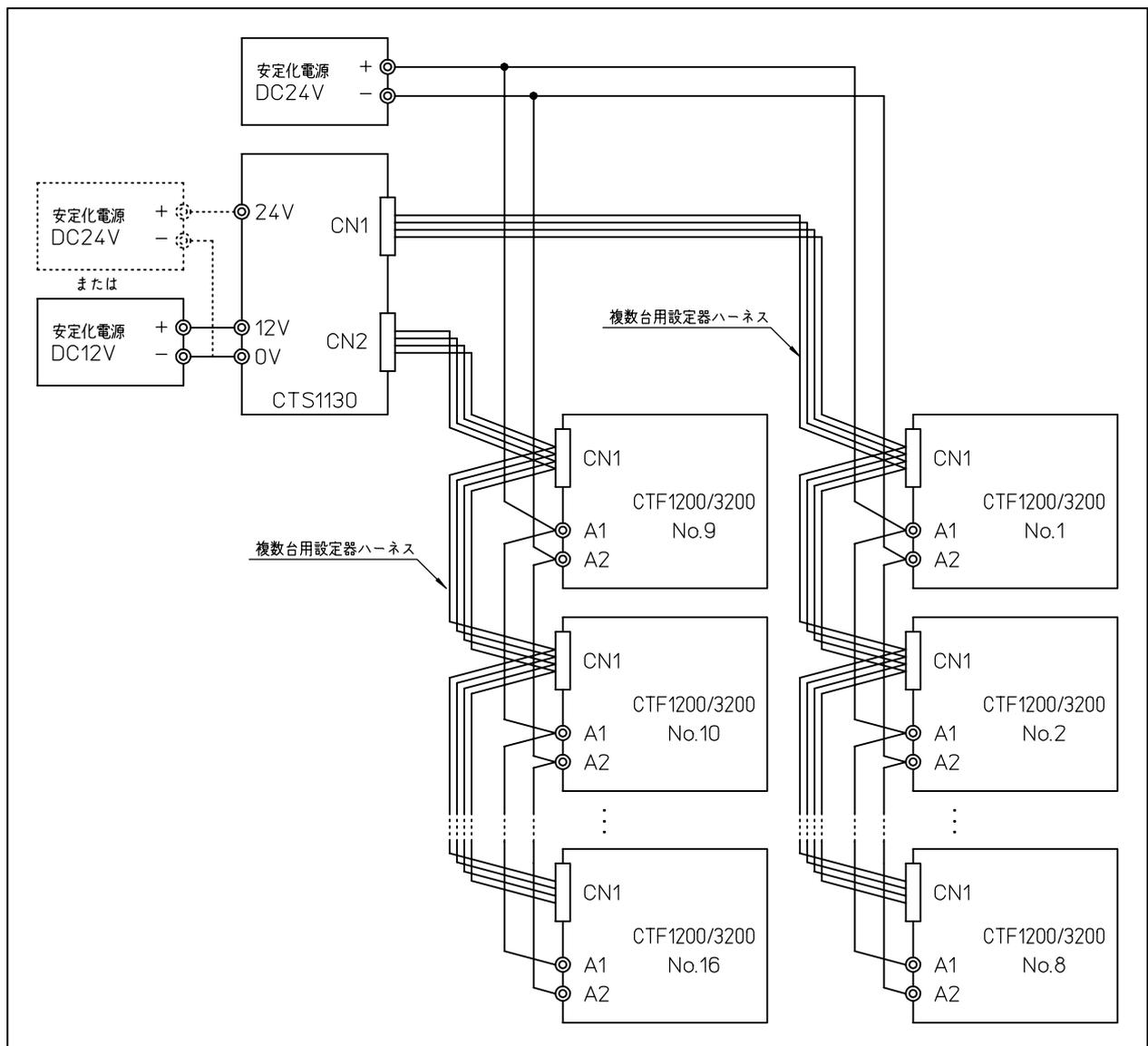
- ・CN2 リモート/ホールド入力には、制御入力ハーネス CTPW002003 をオプション（別売品）で用意しています。

## 制御入力ハーネス



### CTS1130 で複数台の CTF1200/3200 を設定する場合の接続方法（要部抜粋）

- ・デジタル方式により、各 CTF1200/3200 の設定張力値を個別または一括して設定できます。
- ・CTF1200/3200 で使用する全ての運転パラメータを設定できます。



### 複数台用設定器ハーネス

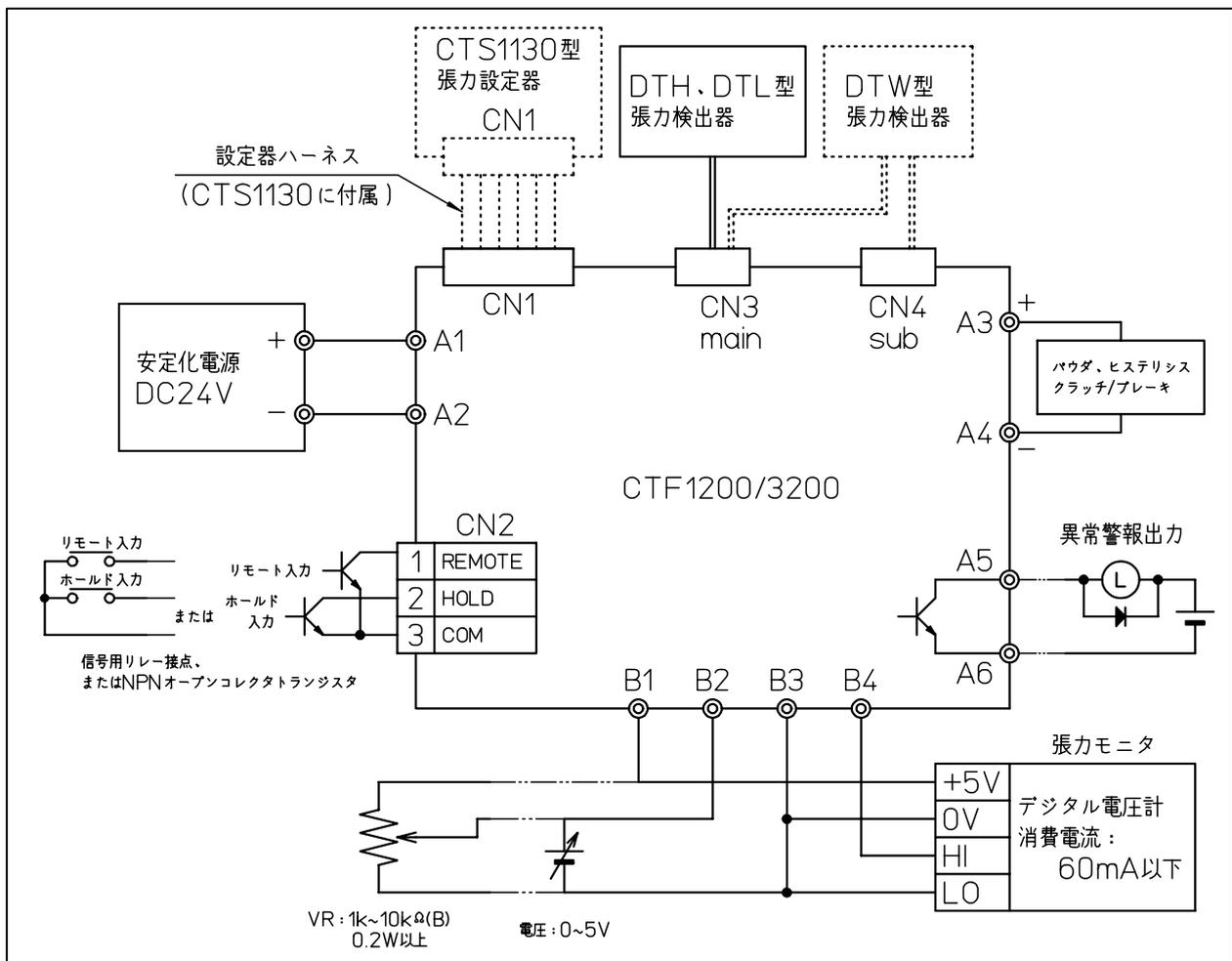
型式	接続台数	コネクタ間隔 (mm)	
		設定器-コントローラ間	コントローラ間
CTPW02200202	2	2000	200
CTPW02200204	4	2000	200
CTPW02200208	8	2000	200

## 注意していただくことと便利な使い方

- ・複数台の CTF1200/3200 を使用する場合、DC24V 電源はそれぞれの A1, A2 端子に接続して下さい。
- ・DC24V 電源の容量と台数は、使用する CTF1200/3200 の台数とクラッチ・ブレーキの容量に合わせて適宜選定して下さい。
- ・CTS1130 は DC24V または DC12V で動作します。
- ・CTS1130 に DC24V を供給する場合は CTF1200/3200 と共用できます。
- ・CTS1130 の CN1、CN2 の各ピンは内部で接続されていますので、同一仕様で使用できます。
- ・複数台用設定器ハーネスはオプション（別売品）で用意しています。

## アナログ電圧または外付け VR で 1 台の CTF1200/3200 を設定する場合の接続方法

- ・外部機器からの信号や VR の手動操作により、CTF1200/3200 の設定張力値を設定できます。
- ・CTS1130 を使用して CTF1200/3200 で使用する運転パラメータを初期設定する必要があります。



## 注意していただくこと

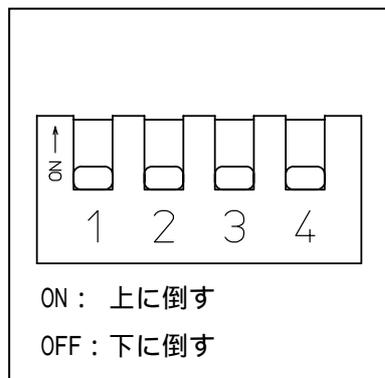
- ・使い始める時に CTS1130 を使用して CTF1200/3200 の運転パラメータを初期設定する必要があります。
- ・初期設定完了後でも、運転パラメータを変更する場合は CTS1130 が必要になります。

## 2 - 2 電源を入れる前に

### (1)動作モードの設定

モード選択スイッチによって、動作モードの詳細を設定してより便利に使えます。  
一般的な使用の場合には、出荷時設定のままで構いません。

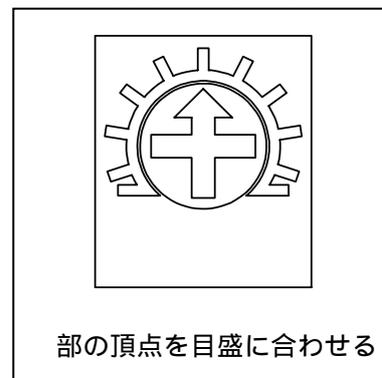
モード選択スイッチ拡大図



アドレス選択スイッチ拡大図



内蔵半固定 VR 拡大図



No.	OFF(下に倒す: 出荷時設定)	ON(上に倒す)
1	<b>自動張力制御</b>	<b>手動制御(調整用)</b>
2	<b>ソフトリモート</b> リモートオンしたとき クラッチ・ブレーキの電流は0から	<b>復帰リモート</b> リモートオンしたとき クラッチ・ブレーキの電流を復帰
3	<b>張力異常検知</b> 張力が設定範囲から外れると作動し、 赤色LEDを点灯	<b>オーバーロード検知</b> 出力電流が1.5A(CTF1200)、 3.0A(CTF3200)を超えると 作動し、赤色LEDを点灯
4	<b>REMOTE</b> 端子台のRMC/HLD端子を リモート入力に使用	<b>HOLD</b> 端子台のRMC/HLD端子を ホールド入力に使用

#### スイッチ No.1 : 制御方式の切り換え (調整用)

手動制御はパラメータ設定時の調整用ですので、通常は自動張力制御を設定して下さい。

#### ・自動張力制御

張力検出器で測定した張力に応じてクラッチ・ブレーキを制御します。

#### ・手動制御

張力設定手段により設定された設定値に応じて一定の電圧を出力します。

詳しくは[2] - 5 より便利に使うとき]の[(4)一定の電圧を供給する場合]を参照して下さい。

## スイッチ No.2：リモート入力短絡（リモートオン）時の電流値の切り換え

### ・ソフトリモート

リモート入力を短絡したとき、張力が徐々に作用するようにクラッチ・ブレーキの電流値は 0 から増加します。

### ・復帰リモート

リモート入力を短絡したとき、クラッチ・ブレーキの電流値はリモートオフしたときの値に復帰します。

電源投入後にリモートオンしたときは、クラッチ・ブレーキの電流値は 0 から増加します。

## スイッチ No.3：異常警報出力

端子台の異常警報出力端子は、**張力異常**または**オーバーロード**のどちらを出力するか設定します。入力電圧印加時に変更が反映されますので、変更したら一旦電源を遮断して下さい。

### ・張力異常

検出した張力が設定範囲から外れている間、警報信号を出力し、同時に OVL 表示 LED が点灯します。

設定範囲は [ 2 ] - 3 電源を始めて入れる時に ] の [ (1)CTS1130 による初期設定 ] で変更できます。

### ・オーバーロード

出力電流が 1.5A (CTF1200)、3.0A (CTF3200) を超えると作動し、OVL 表示 LED を点灯します。この出力は、入力電圧を遮断するまで状態を保持します。

## スイッチ No.4：RMC/HLD 端子の入力信号の切り換え

端子台の RMC/HLD 端子は、**リモート入力**または**ホールド入力**のどちらを入力するか設定します。入力電圧印加時に変更が反映されますので、変更したら一旦電源を遮断して下さい。

### ・リモート入力

この入力、クラッチやブレーキの電流を強制的に遮断したり復帰する場合に使用します。

この場合、RMC/HLD 端子に信号を入れないとクラッチやブレーキに電流が流れません。

詳しくは [ 2 ] - 4 使うとき]を参照して下さい。

### ・ホールド入力

この入力、クラッチやブレーキの電流を一定に保持する場合に使用します。

この場合、リモート機能は常時オン状態となります。

詳しくは [ 2 ] - 4 使うとき]を参照して下さい。

## ポイント

・リモート入力に設定した場合は、CN2 の REMOTE・HOLD 入力も使えますが、REMOTE は RMC/HLD 端子との論理和(OR)になります。

・ホールド入力に設定した場合は、CN2 の HOLD 入力も使えますが、HOLD は RMC/HLD 端子との論理和(OR)になります。REMOTE は常時オンになり、クラッチやブレーキの電流を遮断することはできません。

## (2)CTS1130 との交信アドレスの設定

### アナログ電圧または外付け VR で 1 台の CTF1200/3200 を設定する場合

交信アドレスの設定は不要です。

### CTS1130 で 1 台または複数台の CTF1200/3200 を設定する場合

- ・CTF1200/3200 はアドレス選択スイッチによって 01～16 までの交信アドレスを設定します。
- ・CTS1130 はこの交信アドレスを使用して、指定と一致した CTF1200/3200 に張力を設定します。
- ・入力電圧印加時に変更が反映されますので、変更したら一旦電源を遮断して下さい。

目盛	交信アドレス	目盛	交信アドレス	目盛	交信アドレス	目盛	交信アドレス
1	01	5	05	9	09	D	13
2	02	6	06	A	10	E	14
3	03	7	07	B	11	F	15
4	04	8	08	C	12	0	16

## 2 - 3 電源を初めて入れる時に

### (1)CTS1130 による初期設定

電源を始めて入れる時には、CTS1130 を CTF1200/3200 と接続して CTF1200/3200 を初期設定して下さい。

交信アドレスに関係なく、接続・通電されている全ての CTF1200/3200 に同一の設定値を設定します。

### 初期設定の項目

記号	設定項目	設定範囲	出荷時設定値	リセット時の設定値
n0	接続台数	0001～0016	0001	以前の設定値
P0	張力検出器の容量	000.1～900.0	020.0	
A0	安定化係数	0000～0010	0003	0003
F0	モニタ出力のフルスケール	0.010～5.000	1.000	1.000
H0	モニタ出力平均化ON/OFF	0000 or 0001	0001	以前の設定値
L1	張力範囲スパン	0000～0100	0010	0010
L2	張力範囲オフセット	0000～0020	0010	0010
c0	張力検出係数	0001～0010	0004	0004
c1	制御出力係数	000.2～010.0	002.0	002.0
c2	サンプリング遅延係数	0000～0090	0020	0020
E0	手動出力調整係数	0001～0100	0100	0100

### 注意していただくこと

- ・P0：張力検出器の容量は最初に設定して下さい。この設定値を変更すると、n0：接続台数とH0：モニタ出力の平均化以外の設定値がリセットされます。

### ・n0：接続台数

CTS1130 に接続する CTF1200/3200 の台数を設定します。

## ・ P0 : 張力検出器の容量

CTF1200/3200 に接続する張力検出器の定格容量を小数点に注意して N 単位で設定します。

例 : DTH2200 ( 定格容量 0.5N ) . . . 000.5

DTH5210 ( 定格容量 5N ) . . . . 005.0

DTH7210 ( 定格容量 20N ) . . . . 020.0

DTW5220 ( 定格容量 10N ) . . . . 010.0

DTL4220 ( 定格容量 200N ) . . . 200.0

4桁のうち、1桁のみ1~9の数字を設定し、他は全て0を設定して下さい。

## ・ A0 : 安定化係数

フィードバック制御の処理サイクルを調整します。安定化係数を小さくすると処理サイクルは速くなりますが不安定になり、大きくすると遅くなりますが安定します。

安定化係数	処理サイクル	適用状態例(参考)
0	約25ms	一定のトルクに対して張力が一定な環境
1	約50ms	
2	約100ms	
3(初期設定)	約200ms	一定のトルクに対して少し張力が変化する環境
4	約400ms	
5	約800ms	
6	約1.6sec	
7	約3.2sec	一定のトルクに対して大きく張力が変化する環境
8	約6.4sec	
9	約12sec	
10	約25sec	一定のトルクに対して極端に張力が変化する環境

### ポイント

- ・フィードバック制御は設定張力と実際に測定した張力とを比較して、差を無くすようにクラッチやブレーキのトルク(電流値)を加減します。
- ・大きくて重いワークは慣性力が大きくトルクを変えても直ぐに張力が変化できず、高頻度に電流を変化させると逆に大きな張力変動(ハンチング)を発生することがあります。
- ・このような場合は、安定化係数を大きな値にして電流値を変化する速度を遅くすると安定した制御ができます。

## ・ F0: モニタ出力のフルスケール

モニタ出力のフルスケールを 5.00V まで 0.01V 単位で設定します。出荷時設定は 1.00V です。ただし出力回路の関係で最大 4.8V までしか出力できず、それ以上は飽和します。

1.00V . . . . 1.000

### 注意していただくこと

- ・モニタ出力は十分な精度がありませんので、制御出力の目安と考えて下さい。

## ・ H0: モニタ出力平均化 ON/OFF

モニタ出力を平均化するかしないかを設定します。

平均化する場合 : 0001

平均化しない場合 : 0000

0001 を設定して平均化すると、平均値を出力します。

### ・ L1 : 張力範囲スパン

張力異常の設定範囲を設定張力値の 0 ~ 100% で設定します。

例 : 設定張力値の  $\pm 10\%$  . . . . 0010

0010 を設定した場合、検出した張力が設定張力値から  $\pm 10\%$  以上外れると張力異常警報を出力します。

### ・ L2 : 張力範囲オフセット

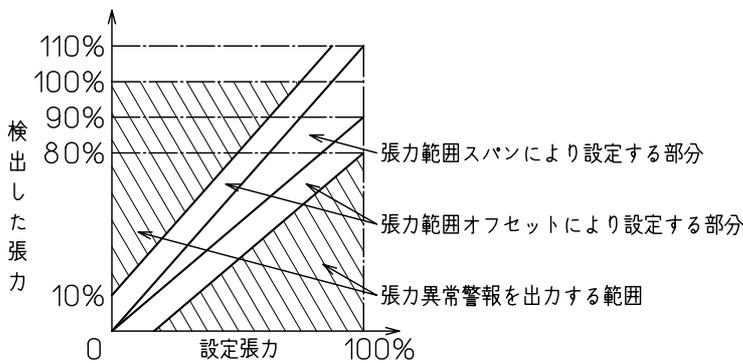
張力異常の設定範囲を張力検出器の容量の 0 ~ 20% で設定します。

例 : 張力検出器の容量の  $\pm 10\%$  . . . . 0010

0010 を設定した場合、検出した張力が張力検出器の容量の  $\pm 10\%$  以上外れると張力異常警報を出力します。

#### ポイント

- ・ 張力異常警報を出力する範囲は、張力範囲スパンと張力範囲オフセットの和で設定されます。
- ・ 張力異常によって異常警報を出力する場合は、モード選択スイッチ No.3 を OFF にして下さい。



### ・ c0 : 張力検出係数

この設定値は変更しないで下さい。出荷時は 4% に設定されています。

### ・ c1 : 制御出力係数

この設定値は変更しないで下さい。出荷時は 2.0% に設定されています。

### ・ c2 : サンプリング遅延係数

この設定値は変更しないで下さい。出荷時は 20% に設定されています。

### ・ E0 : 手動出力調整係数

一定の電圧を出力する場合に、張力設定値に対する出力電圧の比率を 1 ~ 100% で設定します。

#### ポイント

- ・ 初期設定を行う場合は、使用する全ての機器を CTF1200/3200 に接続して下さい。
- ・ 初期設定や設定変更中は出力制御が停止するので運転中に行わないで下さい。

## 初期設定の方法

- ・ CTS1130 の POWER スイッチをオンにして、CTF1200/3200 に通電します。
- ・ デジタル表示器にアドレス[01]とその設定値が表示されたら、CTS1130 の POWER スイッチをオフにします。
- ・ その後、CTS1130 の[SET]ボタンを押しながら POWER スイッチをオンにすると、デジタル表示器が[888888]を点滅表示します。
- ・ この状態で[SET]ボタンを離すと、CTF1200/3200 を初期設定する状態(セットモード)になり、デジタル表示器の[ADDRESS]部 2桁に[n0]を点滅表示し、[TENSION]部 4桁にその設定値を表示します。



## CTS1130 の操作方法

- ・ [UP]ボタンを押して離すとデジタル表示器の[ADDRESS]が[n0] [P0] [A0] [F0] [H0] [L1] [L2] [c0] [c1] [c2] [E0] [n0]と変化し、[TENSION]にその設定値を表示します。
- ・ [SHIFT]ボタンを押した状態で[UP]ボタンを押して離すとデジタル表示器の[ADDRESS]が[n0] [E0] [c2] [c1] [c0] [L2] [L1] [H0] [F0] [A0] [P0] [n0]と変化し、[TENSION]にその設定値を表示します。
- ・ 設定を変更したい項目がデジタル表示器の[ADDRESS]に表示されている状態で、[SET]ボタンを押して離すと、[ADDRESS]表示の点滅が終了して[TENSION]の特定の桁が点滅し、設定値の変更が可能になります。
- ・ [UP]ボタンを押して離すと点滅している桁の数字を+1 します。[9]の次は[0]になります。
- ・ [SHIFT]ボタンを押しながら[UP]ボタンを押して離すと点滅している桁の数字を-1 します。[0]の次は[9]になります。
- ・ [SHIFT]を押して離すと点滅する桁が 1 の桁 10 の桁 100 の桁 1000 の桁 1 の桁の順で切替わります。
- ・ [UP]ボタンと[SHIFT]ボタンを使用して所望の設定値に合わせ、[SET]ボタンを押して離すと、[TENSION]表示の点滅が終了し、設定値を変更します。
- ・ 続けて他の項目の設定を変更する場合には、上記の操作を繰り返し行って下さい。



## (2)CTS1130 による張力設定

- ・特定のアドレスを変更する場合はアドレスを選択し、全てを一括して変更する場合は[00]を選択します。
- ・CTS1130 のデジタル表示器の右側 4 桁 ( TENSION ) に、小数点に注意して N 単位で設定します。  
例：DTH2200 ( 定格容量 0.5N ) に 0.2N を設定・・・0.200  
DTH5210 ( 定格容量 5N ) に 2N を設定・・・・・・2.000  
DTH7210 ( 定格容量 20N ) に 8N を設定・・・・・・08.00

### 注意していただくこと

- ・張力設定は、使用する DTH、DTL、DTW 型張力検出器の容量まで設定可能です。それ以上の値は入力しないで下さい。

## (3)CTS1130 の操作方法

- ・[SET] ボタンを押して離すと、デジタル表示器の[TENSION]の特定の桁が点滅し、[ADDRESS]に表示されている交信アドレスの設定張力値が変更可能になります。
- ・[UP] ボタンを押して離すと点滅している桁の数字を+1 します。[9]の次は[0]になります。
- ・[SHIFT] ボタンを押しながら[UP] ボタンを押して離すと点滅している桁の数字を-1 します。[0]の次は[9]になります。
- ・[SHIFT]を押して離すと点滅する桁が 1 の桁 10 の桁 100 の桁 1000 の桁 1 の桁の順で切替わります。
- ・[UP] ボタンと[SHIFT] ボタンを使用して所望の設定値に合わせ、[SET] ボタンを押して離すと点滅が終了し、設定張力を変更します。

## (4)クラッチ・ブレーキの電流を遮断したり復帰する場合

- ・クラッチ・ブレーキの電流を遮断する場合には、リモート入力 ( REMOTE-COM 間 ) を開放して下さい。復帰する場合は短絡して下さい。

### 走行開始時に徐々に張力を作用させる場合

- ・[2]-2 電源を入れる前に]の[(1)動作モードの設定]でリモート入力短絡時の電流値をソフトリモートに設定して、走行開始時にリモート入力を短絡すると、徐々に張力を作用させることができます。

### 走行開始時に直ちに張力を作用させる場合

- ・[2]-2 電源を入れる前に]の[(1)動作モードの設定]でリモート入力短絡時の電流値を復帰リモートに設定して、走行開始時にリモート入力を短絡すると、直ちに張力を作用させることができます。

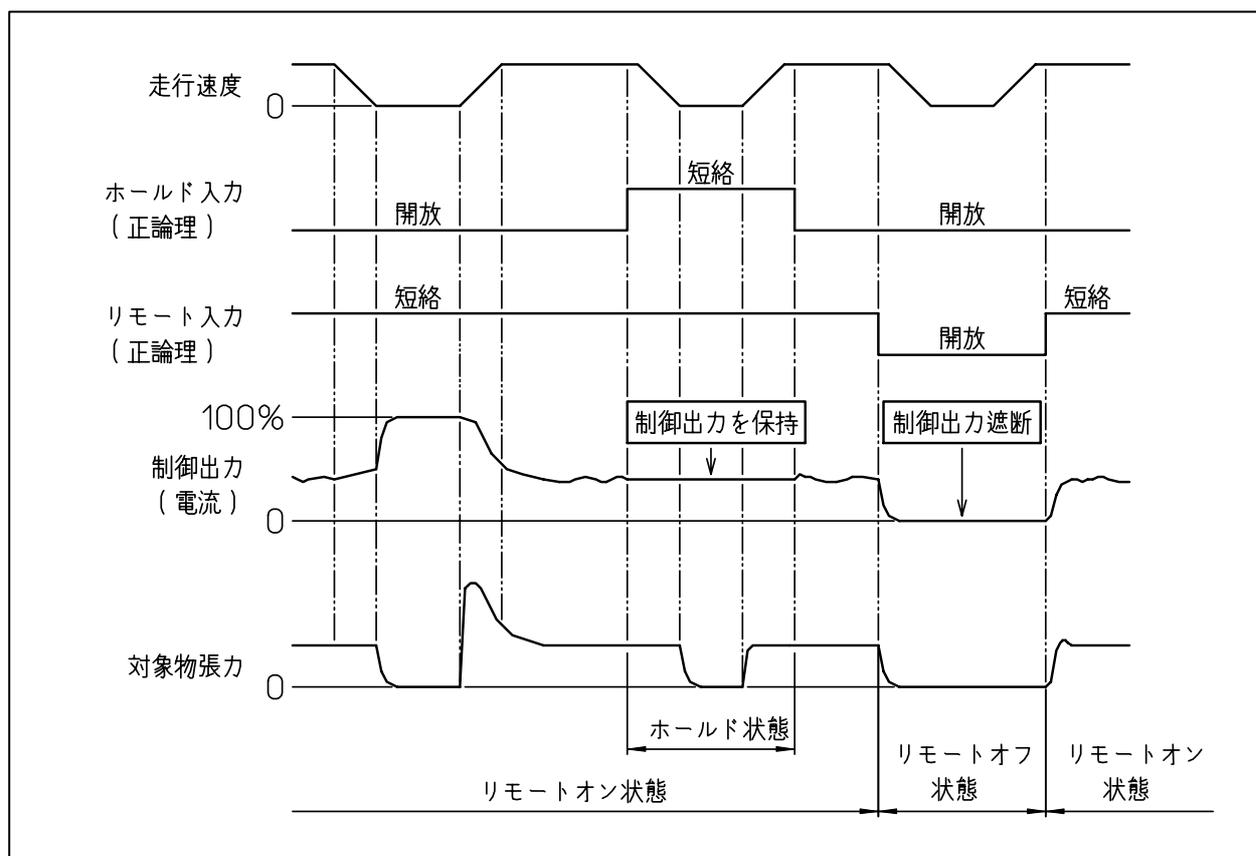
## (5)クラッチ・ブレーキの電流を保持する場合

・クラッチ・ブレーキの電流を保持するには、ホールド入力（HOLD-COM 間）を短絡して下さい。直前の電流値を保持してホールド状態になります。開放するとフィードバック制御を行います。

### ポイント

- ・ワークの停止時に張力が低下すると、フィードバックの原理上制御出力が 100%まで上昇し、走行開始時に過張力がかかることがあります。この現象は、ホールド入力を使用することで防止することができます。
- ・ワークが停止する直前にホールド入力（HOLD-COM 間）を短絡すると、その時のクラッチ・ブレーキの電流を保持します。走行開始後にホールド入力を開放して下さい。

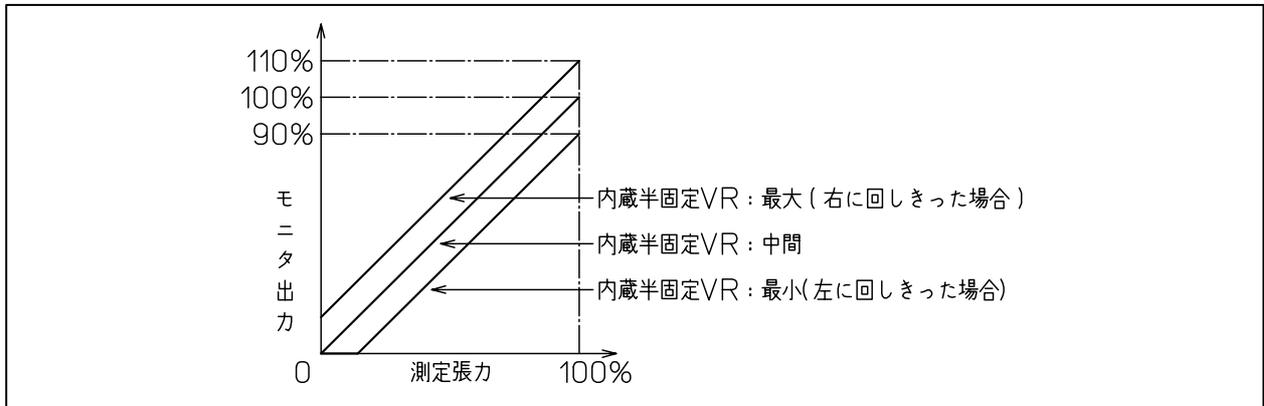
## タイムチャート



## 2 - 5 より便利に使うとき

### (1)張力をモニタ表示する場合

- ・モニタ出力にデジタル電圧計を接続すると、張力をモニタ表示することができます。
- ・無負荷でモニタ出力がゼロにならない場合には、0点を端子台横の内蔵半固定VRでフルスケールの-10%~+10%まで調整できます。



### 注意していただくこと

- ・デジタル電圧計は、入力インピーダンスが10k以上ある製品を使用して下さい。  
推奨型式：A2110-13(渡辺電機工業)
- ・端子台のB1(ANA +5V)端子から電流を供給する場合は、電源容量がDC5V 60mA以下のデジタル電圧計を使用して下さい。

・モニタ出力のフルスケールを [2] - 3 電源を始めて入れる時に ] の [ (1)CTS1130 による初期設定 ] で変更すると、スパンを調整することができます。

### (2)過張力やワークの緩みを検知する場合

- ・ [2] - 2 電源を入れる前に ] の [ (1)動作モードの設定 ] で異常警報出力を張力異常に設定すると、ワークが引掛かって過張力が加わったり、ワークが切れて緩んだことを検知することができます。

### (3)オーバーロードを検知する場合

- ・ [2] - 2 電源を入れる前に ] の [ (1)動作モードの設定 ] で異常警報出力をオーバーロードに設定すると、負荷ショートや過負荷による過電流を検知することができます。

### (4)一定の電圧を供給する場合

- ・ [2] - 2 電源を入れる前に ] の [ (1)動作モードの設定 ] で制御方式を手動制御(調整用)に設定すると、一定の電圧を供給することができます。
- ・この機能を利用して、一定の電圧を供給したときの張力変動を観察すると、クラッチ・ブレーキとワークを含む全体の安定性や応答性を調べることができます。
- ・張力設定値が接続してある張力検出器の定格容量のときに約  $20V \times E0$  (手動出力調整係数) を出力し、接続してあるクラッチ・ブレーキの約定格トルクを発生します。
- ・ [2] - 3 電源を初めて入れる時に ] の [ (1)CTS1130 による初期設定 ] で E0 : 手動出力調整係数を調整すると、張力設定値に対する出力電圧を任意に変換できます。

### 3仕様

	CTF1200	CTF3200
方式	張力フィードバック方式定張力制御	
入力電圧	DC24~26V 電圧変動が±0.1V以下	
入力電流	最大2.0A	最大3.5A
制御出力	1.5A以下	3.0A以下
張力制御範囲	CAP×0.1~CAP (N) CAPはDTH、DTL、DTW型張力検出器の容量	
張力設定	以下から選択 アナログ電圧: DC0~5V 外付けVR: 公称抵抗値 1k~10kΩ (B) 0.2W以上 張力設定器: CTS1130(デジタル表示タイプ、デジタル値による設定) 16台までのCTF1200/3200を個別、及び一括設定可能	
初期設定	CTS1130により設定(接続されている全てのCTF1200/3200に共通設定) 運転パラメータ 安定化係数の設定: 1~10 モニタ出力のフルスケール: 0.01~5.00V モニタ出力平均化ON/OFF: 1(ON) or 0(OFF) 張力範囲外検知のスパン設定: 0~100% 張力範囲外検知のオフセット設定: 0~20% 手動出力調整係数: 1~100%	
CTS1130との 交信アドレス	アドレス選択スイッチにより設定	
モニタ出力	電圧出力: DC0~5V フルスケールを0.01~5.00Vまで設定可能、出荷時設定は1.00V 測定した張力がDTH、DTL、DTW型張力検出器の容量のとき フルスケールの電圧を出力 フルスケールの-10%~10%までオフセット調整可能	
制御入力	信号用リレー接点、またはNPNオープンコレクタトランジスタ DC12V 最大5mA	
質量	350g以下	
適用負荷	DC24V 36W以下のクラッチ・ブレーキ 及び当社製OPBシリーズ、 OPCシリーズ、HBシリーズ、 HCシリーズのクラッチ・ブレーキ	DC24V 72W以下のクラッチ・ブレーキ
異常警報出力	NPNオープンコレクタトランジスタ DC30V 50mA以下	
使用周囲温湿度	-10~60℃ 25~85%RH ただし氷結、及び結露しないこと	
保存温湿度	-20~85℃ 25~90%RH ただし氷結、及び結露しないこと	
適用ハーネス	CN1 設定器ハーネス(CTS1130の付属品)を使用 CN2 制御入力ハーネスCTPW002003(オプション)を使用 CN3 DTH、DTL、DTW型張力検出器を接続 CN4 DTW型張力検出器を接続	
DINレール用 ベース推奨品	S82Y-03N(OMRON)	

## 4 形状・寸法

