

モーションコントローラ DACS-2500KB-PM63
ロータリーエンコーダ疑似信号出力説明書

本説明書では、DACS-2500KB-PM63 の「ロータリーエンコーダ疑似信号出力機能」について説明しています。モーションコントローラの基本機能はDACS-2500KB-PM63 取扱説明書をご覧ください。

本説明書の記述内容は、2025年7月以降に出荷した製品について有効です。

DACS-2500KB-PM63 は位置決め用のパルス信号を出力します。このパルス信号は、基本仕様として、(1) カウントパルスと方向、(2) CW/CCW の2種類があり、いずれかを選択して使用するようになっています。


本説明書では、上記の基本仕様（１）（２）とは異なる、（３）ロータリーエンコーダ疑似信号を出力する場合の手順を記述しています。

ロータリーエンコーダ疑似信号出力を下記のPコマンドで選択した該当軸は、カウントパルスと方向 および CW/CCW の出力設定は無効になります。

ロータリーエンコーダ疑似信号出力の選択

下記のコマンドを送信します。

アスキーコード文字列

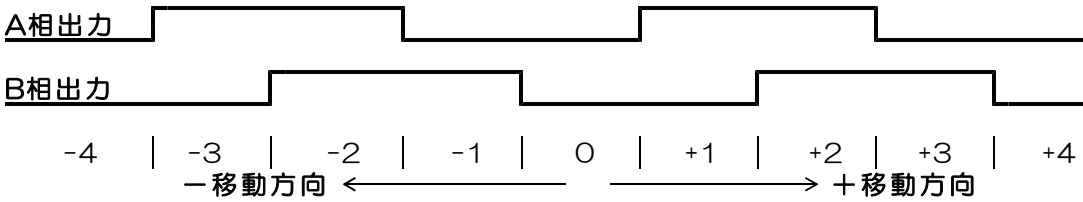
P	×	D	O	O	O	×	×	
↑	↑	↑				↑	↑	
①	②	③				④	⑤	

- | | | |
|---|-----------|--|
| ① | P (大文字) | ロータリーエンコーダ疑似信号選択コマンド |
| ② | 0 ~ 3 | 基板識別 I D コード
設定した I D 番号と同一とすること。 <u>出荷時設定は 0</u> |
| ③ | D (大文字) | |
| ④ | 0 0 ~ 3 F | 1 6 進数 2 桁表記 (小文字也可) |
| | bit 0 | 第 1 軸 1 : ロータリーエンコーダ疑似信号出力
0 : 標準出力 (初期値) |
| | bit 1 | 第 2 軸 |
| | bit 2 | 第 3 軸 |
| | bit 3 | 第 4 軸 |
| | bit 4 | 第 5 軸 |
| | bit 5 | 第 6 軸 |
| ⑤ | 区切りマーク | アスキー O D (H) キャリッジリターンコード
または & 文字コード |

DACS-2500KB-PM63 は、P コマンドの応答として、U データを P C に送信します。U データの形式は、DACS-2500KB-PM63 取扱説明書の P コマンドの応答をご覧ください。応答は不要な場合でも必ずホスト側で読取ってください。

例 コマンド送信 P0D00012 レスponse受信 U0D00012
第2軸と第5軸がロータリーエンコーダ疑似信号出力。その他の軸は標準出力の例です。

ロータリーエンコーダ疑似信号出力



上図はTTL出力の場合です。オープンコレクタ出力の場合は、Low/Highが反転します。

ロータリーエンコーダ疑似信号出力端子配列

TTLまたはオープンコレクタ出力の場合

デジタル出力	bit	0	第1軸 A相出力
	1		第1軸 B相出力
	2		第2軸 A相出力
	3		第2軸 B相出力
	4		第3軸 A相出力
	5		第3軸 B相出力
	6		第4軸 A相出力
	7		第4軸 B相出力
	8		第5軸 A相出力
	9		第5軸 B相出力
	10		第6軸 A相出力
	11		第6軸 B相出力

RS422差動出力の場合

デジタル出力	bit	0	第1軸 A相出力+
	1		第1軸 A相出力-
	2		第1軸 B相出力+
	3		第1軸 B相出力-
	4		第2軸 A相出力+
	5		第2軸 A相出力-
	6		第2軸 B相出力+
	7		第2軸 B相出力-
	8		第3軸 A相出力+
	9		第3軸 A相出力-
	10		第3軸 B相出力+
	11		第3軸 B相出力-
	12		第4軸 A相出力+
	13		第4軸 A相出力-
	14		第4軸 B相出力+
	15		第4軸 B相出力-
	16		第5軸 A相出力+
	17		第5軸 A相出力-
	18		第5軸 B相出力+
	19		第5軸 B相出力-
	20		第6軸 A相出力+
	21		第6軸 A相出力-
	22		第6軸 B相出力+
	23		第6軸 B相出力-

製造販売

ダックス技研株式会社

ホームページ

<https://www.dacs-giken.co.jp>

DACS25KBPME25627A