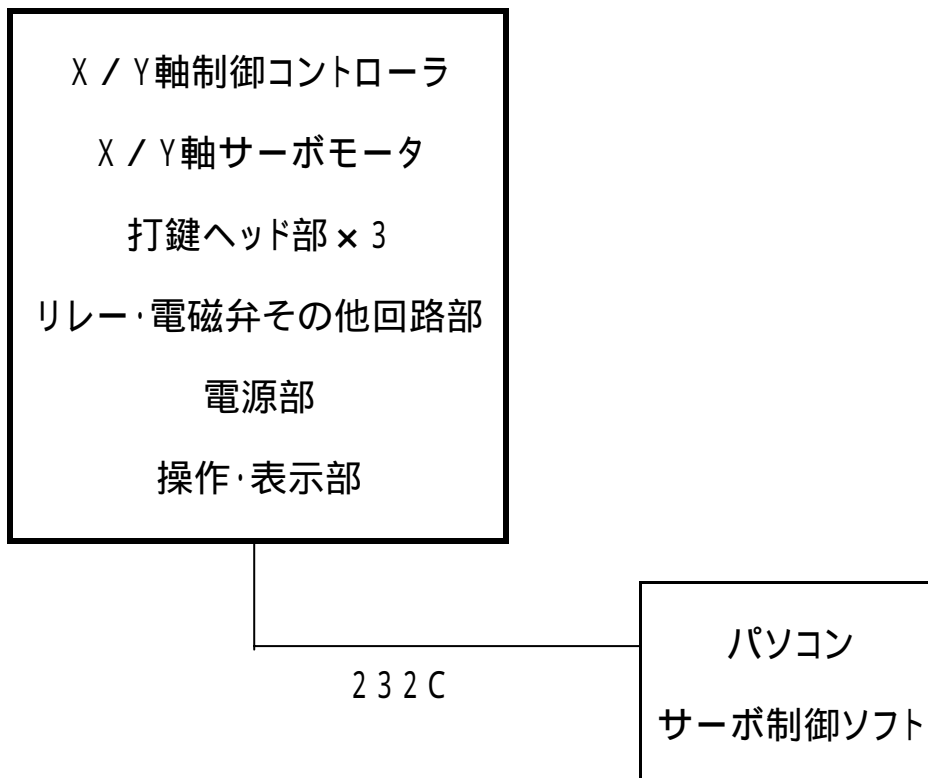


耐久検査装置概略仕様書(4)

1. 概要

本装置は、パソコンキーボードスイッチの打鍵評価試験装置です。
プログラミングした内容に従って
打鍵位置を、サーボモータで、X、Y方向に移動させて、
打鍵部に取り付けた重りを、下降させて自重打鍵をします。
重りを増減する事によって、打鍵荷重を可変出来、
打鍵時間、移動距離、移動ポイント数、打鍵サイクル数の設定が出来ます。

2. 概略構成

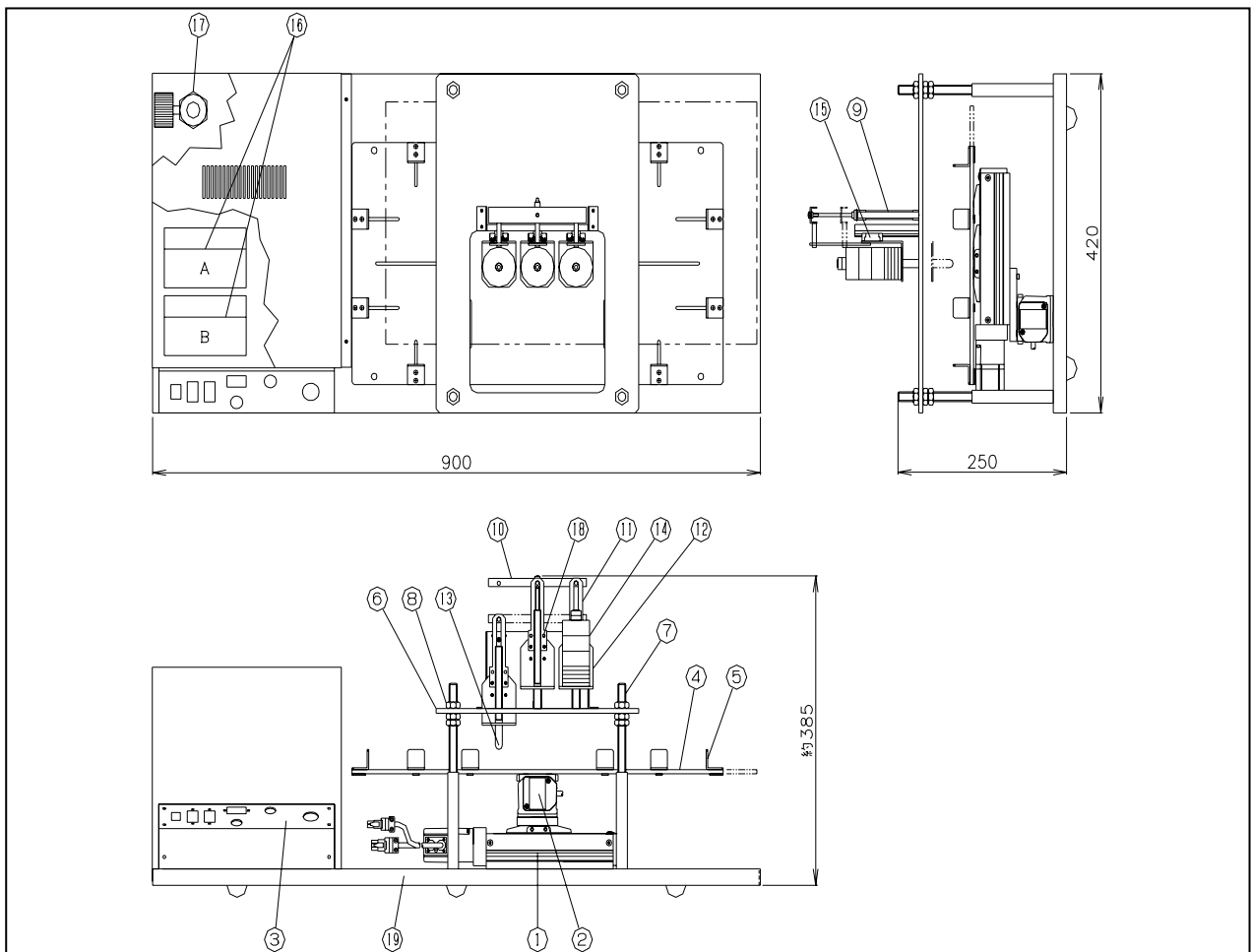


3.仕様

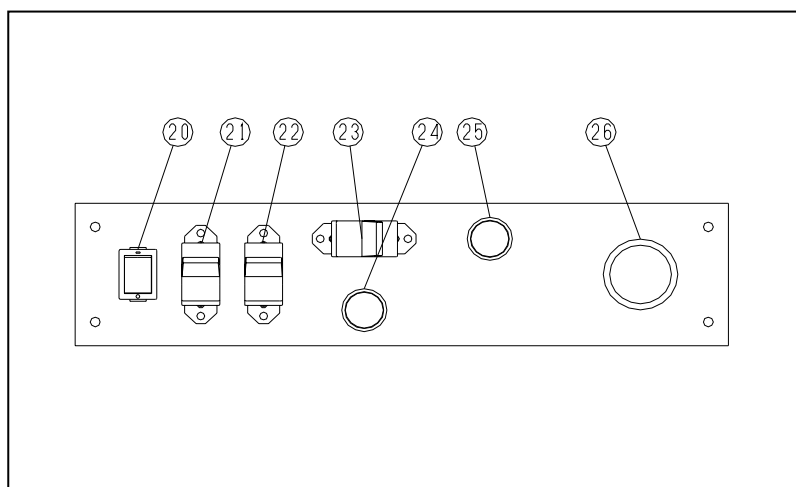
No	項目	内容
1	電源電圧	AC100V 50 / 60HZ
2	制御電圧	DC24V
3	外形寸法	900(W) × 420(D) × 約385(H)
4	打鍵ヘッドストローク	45mm
5	シリンダ供給圧力	0.3 ~ 0.6MPa
6	載物台ストローク	50mm(X / Y共)
7	試料最大寸法	X:500、Y:250(mm)
8	載物台 - 打鍵ヘッドギャップ	MAX90mm
9	搭載ウェイト	MAX10(g) × 5.50(g) × 3/ヘッド
10	制御プログラム	2台のコントローラに制御プログラムを記憶させます。詳細は下記ページをお読み下さい。
		<table border="1"> <tr> <td>フローチャート</td> <td>制御プログラム</td> </tr> </table>
フローチャート	制御プログラム	
11	検査・測定機能	無し
12	付属品	ノートパソコン × 1式 電源コード × 1本 232Cケーブル × 1本 打鍵スタッド ABS × 3個 打鍵スタッド POM × 3個 ウェイト 10g × 15個 ウェイト 50g × 9個 キーボードガイド25mm × 8個 キーボードガイド12mm × 8個

4. 外観図

4 - 1 打鍵装置



4 - 2 操作パネル



5. 各部の説明

5 - 1 打鍵部本体

1. 『X軸サーボモータ』
X軸移動用のサ - ボモータです。
2. 『Y軸サーボモータ』
Y軸移動用のサ - ボモータです。
3. 『操作パネル』
試験装置を動作させるパネルです。
(各スイッチの機能は操作パネルの説明参照)
4. 『載物台』
被試験キーボードを載せる台です。
5. 『K / Bガイド』
被試験キーボードのサイズに合わせて固定するガイドです。
ガイド部の高さが2種類、各8ヶ添付しています。
6. 『移動プレート』
3組の打鍵ヘッドを取り付けるプレートです。
シャフト"7"に勘合してあり高さ可変が可能です。
7. 『シャフト』
移動プレート"6"を取り付けるシャフトです。
ネジが切っており移動プレート"6"を上下に移動します。
8. 『クランプナット』
移動プレート"6"を固定するナットです。シャフト"7"に勘合しています。
9. 『エアシリンダ』
3組の打鍵ヘッド部を昇降させるシリンダです。
10. 『シリンダーアーム』
エアシリンダのロッドに取り付けた打鍵ヘッド昇降用アームです。
11. 『リフトアーム』
シリンダーアームと昇降用リニアガイドを中継するアームです。
このアームを介して打鍵ヘッドが昇降します。
12. 『ウエイトブラケット』
試験荷重用のウエイトを載せるブラケットです。
キーボード側にプッシュスタット"13"を取り付けています。
13. 『プッシュスタット』
被試験キーボードを打鍵するスタットです。
POMとABSの2種類添付しています。
14. 『ウエイト』
試験荷重用のウエイトです。10gと50gの2種類があります。
15. 『リニアガイド』
打鍵ヘッド部を上下にスライドするためのガイドです。
16. 『サーボモータコントローラ』
X / Y軸のサーボモータを制御するコントローラです。
AがX軸用、BがY軸用です。

17. 『フィルタレギュレータ』
エアシリンダ"9"にエアを供給するレギュレータです。
エアフィルタも兼用しています。
18. 『打鍵ヘッドロック用ネジ』
エアシリンダ"9"をマニュアル動作するとき打鍵ヘッドの
下降を防ぐネジです。
下降させたくないヘッドに添付のネジでロックします。
19. 『ベース』

5 - 2 操作パネル

20. 『電源スイッチ』
AC100V投入スイッチです。
電源投入すると『X, Y軸サーボモータ』は原点に移動します。
21. 『プログラムスタートスイッチ』
コントローラのプログラムスタートスイッチです。
3ポジション有り、上に倒すとJOG移動プログラムが、
下に倒すと打鍵プログラムがスタートします。センター位置はOFFです。
待機・動作中に関わらずOFFにするとプログラムを停止し原点に移動します。
22. 『Y軸移動スイッチ』
JOG移動の際、Y軸サーボモータを移動するスイッチです。
23. 『X軸移動スイッチ』
JOG移動の際、X軸サーボモータを移動するスイッチです。
24. 『一時停止スイッチ』
打鍵試験を一時停止するときに使用します。
再度押すと試験が再スタートします。
25. 『昇降スイッチ』
打鍵ヘッドを下降します。スイッチを押している間ヘッドが下がっています。
スイッチを離すとヘッドは上昇します。
これは、電源が投入されていればプログラム起動に関係なく動作します。
26. 『非常停止スイッチ』
緊急の場合に押します。打鍵試験は停止し、
電源投入時と同じ状態になります。