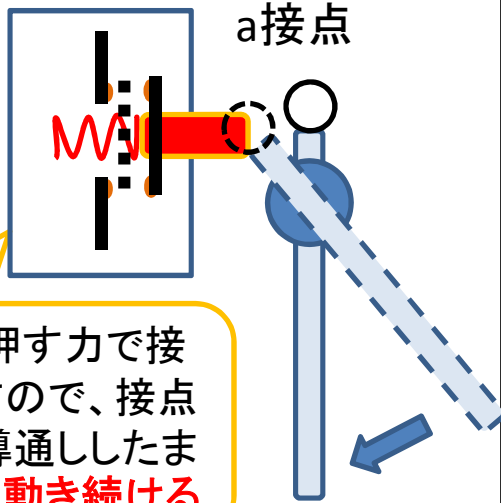
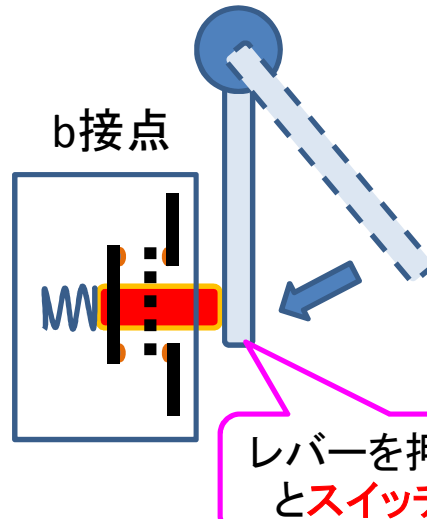


6. 非常停止検知機器の考え方

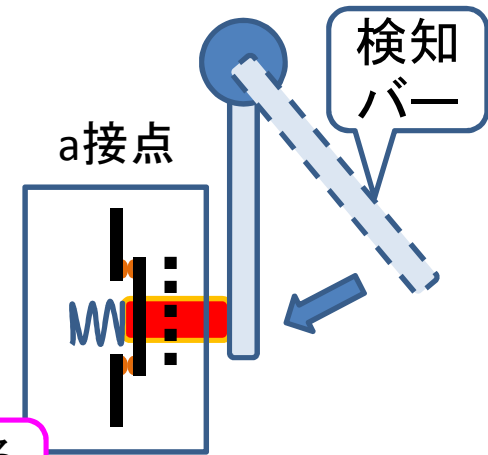
行き過ぎ検知破損を考慮し、
 接点トラブルを考慮しない方法



行き過ぎて検知器を破損するトラブルを考慮せず、
 接点トラブルは考慮する方法



接点トラブルも考慮しない



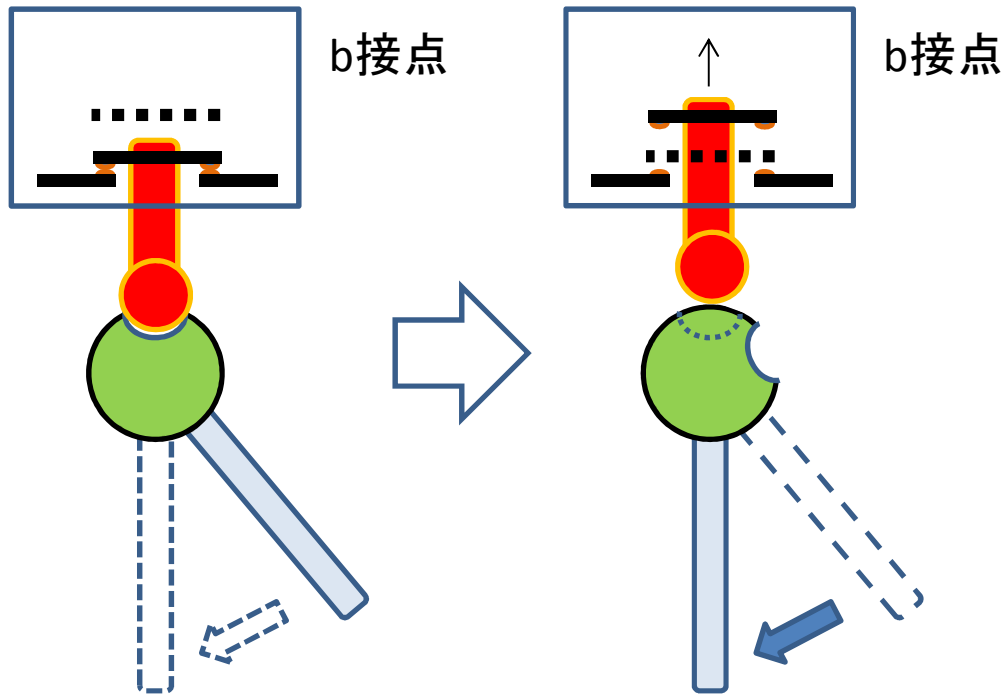
正常時に論理1 (高電位信号)で、
 異常時に論理0 (低電位信号)になる
 注意: a接点は非常停止時の接点を強制的に開路できないので向かない (バネの力で接点を引き離すから)

正常時に論理0 (低電位信号)で、
 異常時に論理1 (高電位信号)になる

バーが物に当り始めた時点で
 停止が掛かり、ぶつかる前に
 停止できる

- ①バーが当って進み当らなければ検知できない
- ②バーが強く当たると検知機器を破損させ機能の喪失がある

6. 非常停止検知機器の考え方



前ページの装置は、**非常停止の時に**機械が動き続けたりスイッチが壊れるなど、動きを停止できない可能性がある。

よって、カムによって非常停止バーの動きを非常停止検知器に伝え、b接点を使用して動作時に回路を切れる様にする。

表1

	X	Y	判定
①	0	0	○ (正常)
②	1	0	○ (許容される故障)
③	0	1	× (許容されない故障)
④	1	1	○ (正常)

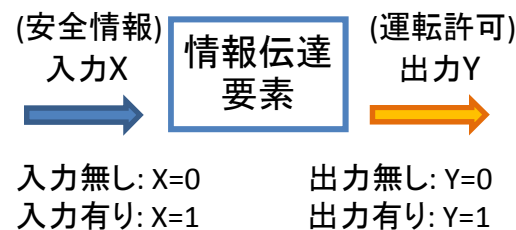


表1の解説

- ① 入力Xがゼロ=OFFなら出力Yはゼロ=OFFになる正常状態です。
- ② 入力Xが1=ONで、出力Yはゼロ=OFFは、**出力が無いのは許容される故障**です。
- ③ 入力Xがゼロ=OFFで、出力Yは1=ON、**誤った出力は許容されない故障**です。
- ④ 入力Xが1=ONなら出力Yは1=ONになる正常状態です。