

コントローラ

PMEC AMEC

PSEP ASEP DSEP

MSEP

ERC3

ERC2

PCON -CA

PCON

ACON

SCON -CA

MSCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

PS-24

バルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)


リニアサーボモータ



RCS2 用
プログラムコントローラ

機種一覧/価格

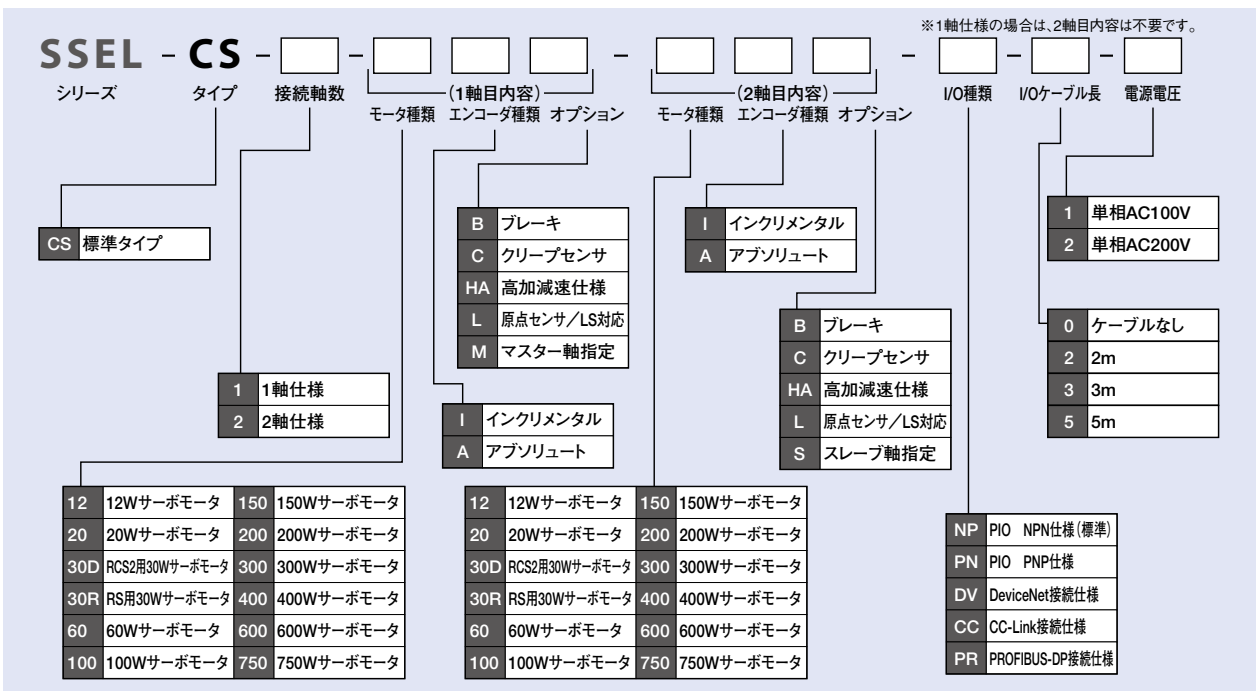
RCS2 シリーズのアクチュエータが動作可能なプログラムコントローラ。1台でさまざまな制御に対応可能です。

タイプ名	CS	
名称	プログラムモード	ポジショナーモード
外観		
内容	アクチュエータの動作、外部との通信がコントローラ単体で実行可能。 2軸動作の際は円弧補間、バス動作、シンクロ動作が可能です。	最大 20000 点の位置決めが可能。 押し付け動作や教示動作も可能です。
ポジション点数	20000 点	

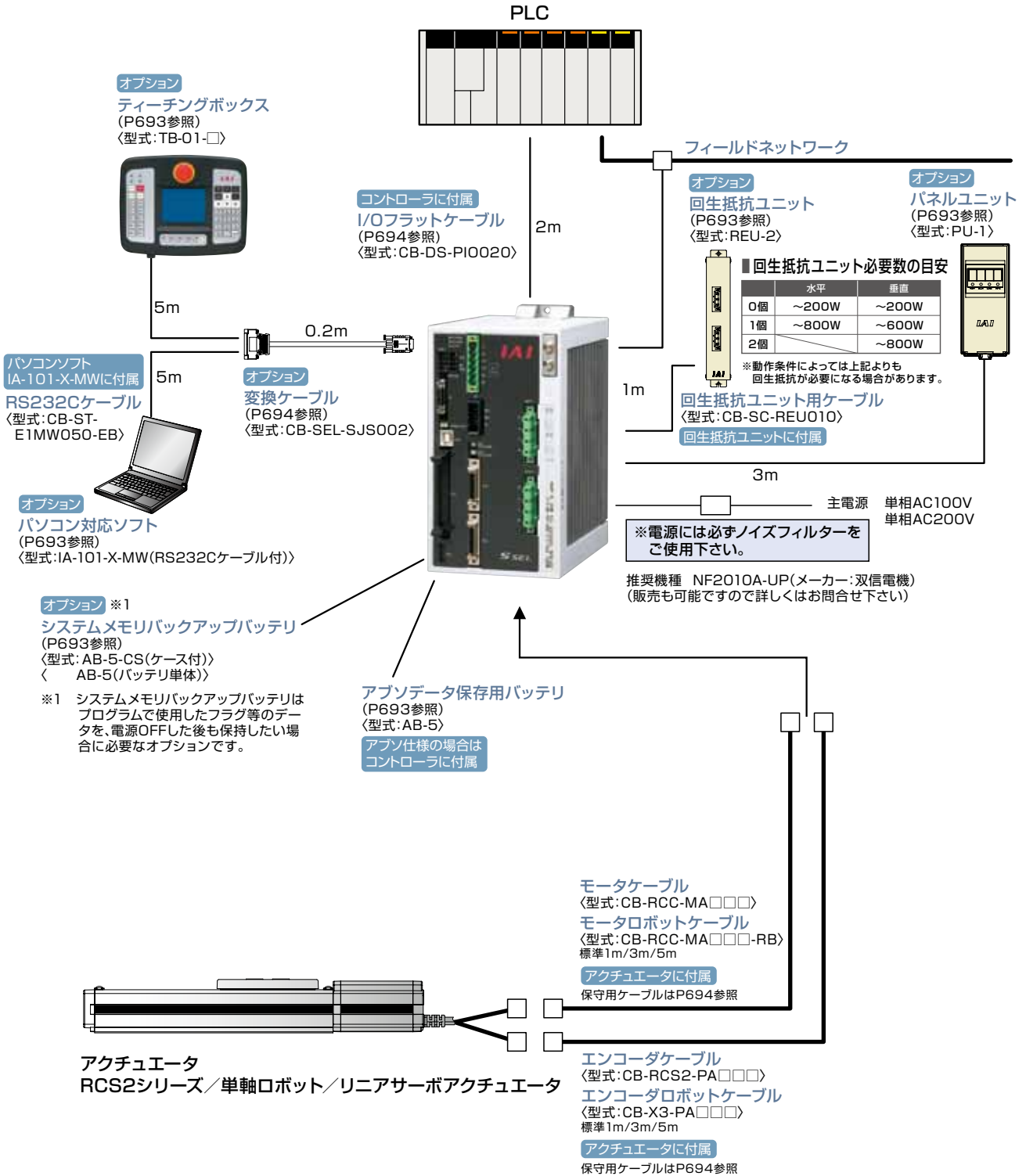
		20 ~ 150W	200W	300 ~ 400W	600W	750W
標準価格	1軸	インクリメンタル	—	—	—	—
		アブソリュート	—	—	—	—
	2軸	インクリメンタル	—	—	—	—
		アブソリュート	—	—	—	—

※ 2 軸仕様はモータ W 数の大きな軸の方で選定して下さい。

型式



システム構成



コントローラ

PMEC
AMEC

PSEP
ASEP
DSEP

MSEF

ERC3

ERC2

PCON
-CA

PCON

ACON

SCON
-CA

MSCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

PS-24

バルス
モータ

サーボ
モータ
(24V)

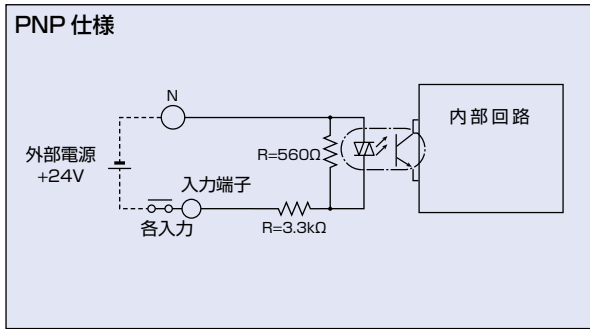
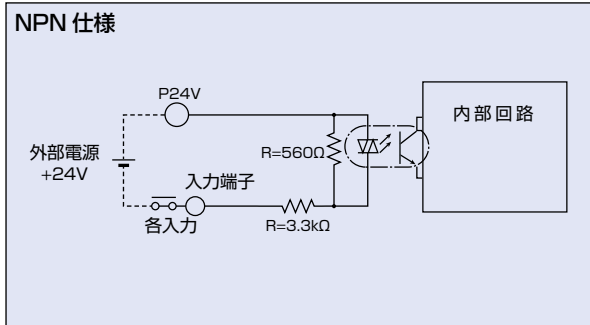
サーボ
モータ
(200V)

リニア
サーボ
モータ

I/O 仕様

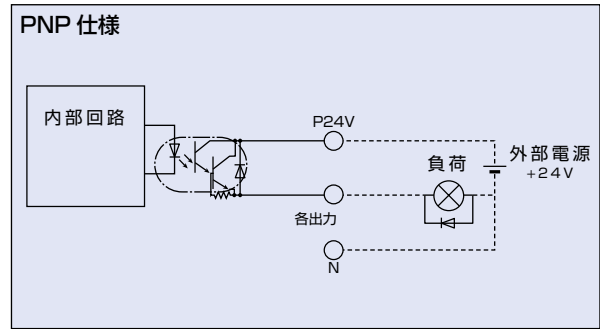
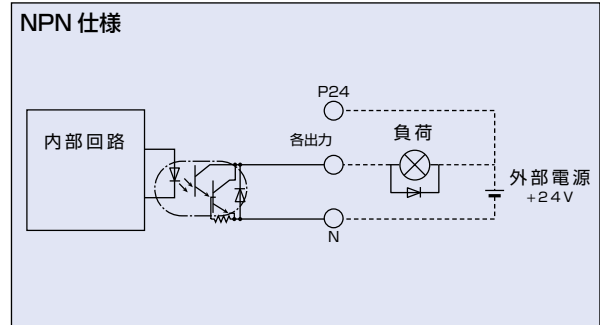
■入力部 外部入力仕様

項目	仕様
入力電圧	DC24V ±10%
入力電流	7mA / 1回路
ON/OFF電圧	ON 電圧 (最小) NPN : DC16V / PNP : DC8V OFF 電圧 (最大) NPN : DC5V / PNP : DC19V
絶縁方式	フォトカプラ



■出力部 外部出力仕様

項目	仕様
負荷電圧	DC24V
最大負荷電流	100mA / 1点 400mA / 8点合計
漏洩電流 (最大)	Max 0.1mA / 1点
絶縁方式	フォトカプラ



I/O 機能説明

SSEL コントローラは、プログラムを入力して動作させる「プログラムモード」と、上位の PLC 信号を受けて指定されたポジションに移動する「ポジショナーモード」の 2 モードから選択が出来ます。ポジショナーモードには下記の 5 つの入力パターンが用意されていますので、様々な用途にも対応が可能です。

■コントローラタイプ別機能

動作モード	特長	
プログラムモード	簡単な命令語で複雑な制御が可能なスーパー SEL 言語により、直線及び円滑補間動作や塗布等に最適なバス移動動作、アーチモーションやバラタイズ動作等が簡単に行えます。	
ポジショナーモード	標準モード	ポジション番号を指定しスタート信号を入力することで動作を行う、基本動作モードです。押し付け動作や 2 軸の直線補間動作も可能です。
	品種切替モード	同形状だが穴の位置が少しずつ異なる複数のワークを扱う場合等、同じポジション No. への移動指令で、品種の番号を切替える事で対応することが可能です。
	2 軸独立モード	2 軸コントローラの場合で、それぞれの軸を別々に指示で動作させることが可能です。
	教示モード	外部信号でスライダ (ロッド) を移動し、停止位置をポジションデータとして登録する事が可能です。
DS-S-C1 互換モード	DS-S-C1 コントローラを使用していた場合、上位のプログラムの変更なしでそのままコントローラを置き換えることが可能です。* アクチュエータとの互換性はありません。	

I/O 機能説明

プログラムモード

ピン番号	区分	ポートNo.	プログラムモード	機能	配線図	
1A	P24		24V入力	24Vを接続します。		
1B	入力	016	プログラムNo.1選択	起動するプログラム番号の選択を行います。 (ポート016~022までのBCD値にて入力)		
2A		017	プログラムNo.2選択			
2B		018	プログラムNo.4選択			
3A		019	プログラムNo.8選択			
3B		020	プログラムNo.10選択			
4A		021	プログラムNo.20選択			
4B		022	プログラムNo.40選択			
5A		023	CPUリセット			システムをリセットし電源再投入時と同様の状態になります。
5B		000	スタート			ポートNo.016~022で選択したプログラムを起動させます。
6A		001	汎用入力			プログラムの命令語で外部からの入力待ちを行います。
6B		002	汎用入力			
7A		003	汎用入力			
7B		004	汎用入力			
8A		005	汎用入力			
8B		006	汎用入力			
9A		007	汎用入力			
9B	008	汎用入力				
10A	009	汎用入力				
10B	010	汎用入力				
11A	011	汎用入力	アラーム発生時に出力します。(B接点) コントローラが正常に起動し動作可能状態になると出力します。			
11B	012	汎用入力				
12A	013	汎用入力				
12B	014	汎用入力				
13A	015	汎用入力				
13B	300	アラーム				
14A	301	レディ				
14B	302	汎用出力	プログラムの命令語で自由にON/OFFが出来ます。			
15A	303	汎用出力				
15B	304	汎用出力				
16A	305	汎用出力				
16B	306	汎用出力				
17A	307	汎用出力				
17B	N	OV入力		OVを接続します。		

ポジションナー標準モード

ピン番号	区分	ポートNo.	ポジションナー標準モード	機能	配線図	
1A	P24		24V入力	24Vを接続します。		
1B	入力	016	ポジション入力10	ポートNo.007~019まで使用して移動するポジションNo.の指定を行ないます。 数字の指定はBCD/バイナリのどちらでも可能です。		
2A		017	ポジション入力11			
2B		018	ポジション入力12			
3A		019	ポジション入力13			
3B		020	ポジション入力14			
4A		021	ポジション入力15			
4B		022	ポジション入力16			
5A		023	エラーリセット			軽度のエラーをリセットします。(重度のエラーは電源再投入が必要です)
5B		000	スタート			選択したポジションNo.へ移動を開始します。
6A		001	原点復帰			原点復帰を行ないます。
6B		002	サーボON			サーボON/OFFの切替を行ないます。
7A		003	押し付け			押し付け動作を行ないます。
7B		004	一時停止			移動中信号OFFで一時停止し、信号ONで残りの動作を継続します。
8A		005	キャンセル			移動中信号OFFで停止し残りの動作はキャンセルされます。
8B		006	補間設定			2軸仕様で本信号ON状態の場合、直線補間で移動を行ないます。
9A		007	ポジション入力1			ポートNo.007~019まで使用して移動するポジションNo.の指定を行ないます。 数字の指定はBCD/バイナリのどちらでも可能です。
9B	008	ポジション入力2				
10A	009	ポジション入力3				
10B	010	ポジション入力4				
11A	011	ポジション入力5				
11B	012	ポジション入力6				
12A	013	ポジション入力7				
12B	014	ポジション入力8				
13A	015	ポジション入力9				
13B	300	アラーム	アラーム発生時に出力します。(B接点)			
14A	301	レディ	コントローラが正常に起動し動作可能状態になると出力します。			
14B	302	位置決め完了	指定したポジションへの移動が完了した時点で出力します。			
15A	303	原点復帰完了	原点復帰が完了すると出力します。			
15B	304	サーボON出力	サーボON状態の時出力します。			
16A	305	押し付け完了	押し付け動作が完了した時点で出力します。			
16B	306	システムバッテリーエラー	システムバッテリーの電圧が低下した場合(警告レベル)に出力します。			
17A	307	アプソバッテリーエラー	アプソバッテリーの電圧が低下した場合(警告レベル)に出力します。			
17B	N	OV入力	OVを接続します。			

コントローラ

PMEC AMEC

PSEP ASEP DSEP

MSEP

ERC3

ERC2

PCON -CA

PCON

ACON

SCON -CA

MSCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

PS-24

パルスモータ

サーボモータ (24V)

サーボモータ (200V)

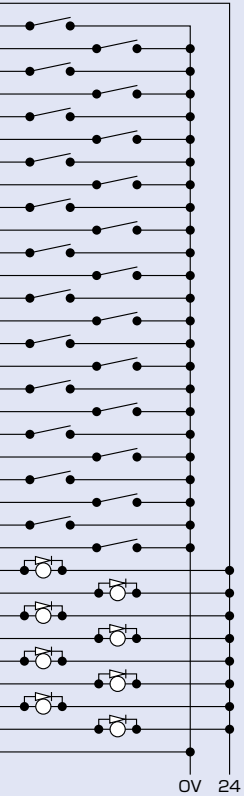
リニアサーボモータ

I/O 機能説明

ポジショナー品種切替モード

ピン番号	区分	ポートNo.	ポジショナー 品種切替モード	機能			
1A	P24	016	24V入力	24Vを接続します。			
1B			017	ボジション/品種入力10	ポートNo.007~022まで使用して移動するボジションNo.の指定及び品種No.の指定を行ないます。 ボジションNo.と品種No.の割付はパラメーターで設定します。 数字の指定はBCD/バイナリのどちらでも可能です。		
2A			018	ボジション/品種入力11			
2B			019	ボジション/品種入力12			
3A			020	ボジション/品種入力13			
3B			021	ボジション/品種入力14			
4A			022	ボジション/品種入力15			
4B			023	ボジション/品種入力16			
5A			000	エラーリセット		軽度のエラーをリセットします。(重度のエラーは電源再投入が必要です)	
5B			001	スタート	選択したボジションNo.へ移動を開始します。		
6A			002	原点復帰	原点復帰を行ないます。		
6B			003	サーボON	サーボON/OFFの切替を行ないます。		
7A			004	押し付け	押し付け動作を行ないます。		
7B			005	一時停止	移動中信号OFFで一時停止し、信号ONで残りの動作を継続します。		
8A			006	キャンセル	移動中信号OFFで停止し残りの動作はキャンセルされます。		
8B			007	補間設定	2軸仕様で本信号ON状態の場合、直線補間で移動を行ないます。		
9A			入力	008	ボジション/品種入力1	ポートNo.007~022まで使用して移動するボジションNo.の指定及び品種No.の指定を行ないます。 ボジションNo.と品種No.の割付はパラメーターで設定します。 数字の指定はBCD/バイナリのどちらでも可能です。	
9B	009	ボジション/品種入力2					
10A	010	ボジション/品種入力3					
10B	011	ボジション/品種入力4					
11A	012	ボジション/品種入力5					
11B	013	ボジション/品種入力6					
12A	014	ボジション/品種入力7					
12B	015	ボジション/品種入力8					
13A	出力	300			アラーム	アラーム発生時に出力します。(B接点)	
13B					301	レディ	コントローラが正常に起動し動作可能状態になると出力します。
14A					302	位置決め完了	指定したボジションへの移動が完了した時点で出力します。
14B					303	原点復帰完了	原点復帰が完了すると出力します。
15A					304	サーボON出力	サーボON状態の時出力します。
15B					305	押し付け完了	押し付け動作が完了した時点で出力します。
16A					306	システムバッテリーエラー	システムバッテリーの電圧が低下した場合(警告レベル)に出力します。
16B					307	アプソバッテリーエラー	アプソバッテリーの電圧が低下した場合(警告レベル)に出力します。
17A					N	015	OV入力

配線図

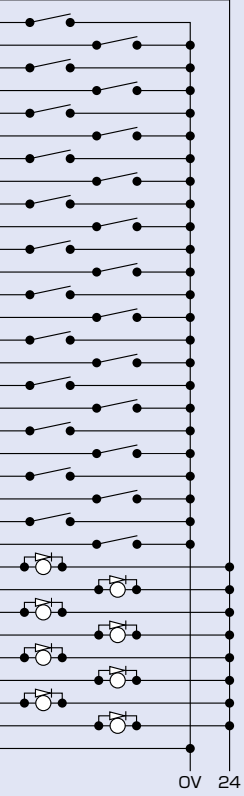


OV 24

ポジショナー 2軸独立モード

ピン番号	区分	ポートNo.	ポジショナー 品種切替モード	機能			
1A	P24	016	24V入力	24Vを接続します。			
1B			017	ボジション入力7	ポートNo.010~022まで使用して移動するボジションNo.の指定の指定を行ないます。 1軸目のボジションNo.と2軸目のボジションNo.の割付はパラメーターで設定します。 数字の指定はBCD/バイナリのどちらでも可能です。		
2A			018	ボジション入力8			
2B			019	ボジション入力9			
3A			020	ボジション入力10			
3B			021	ボジション入力11			
4A			022	ボジション入力12			
4B			023	ボジション入力13			
5A			000	エラーリセット		軽度のエラーをリセットします。(重度のエラーは電源再投入が必要です)	
5B			001	スタート1	1軸目の選択したボジションNo.へ移動を開始します。		
6A			002	原点復帰1	1軸目の原点復帰を行ないます。		
6B			003	サーボON1	1軸目のサーボON/OFFの切替を行ないます。		
7A			004	一時停止1	移動中信号OFFで1軸目の一時停止を行ない、信号ONで残りの動作を継続します。		
7B			005	キャンセル1	1軸目の移動キャンセルを行ないます。		
8A			006	スタート2	2軸目の選択したボジションNo.へ移動を開始します。		
8B			007	原点復帰2	2軸目の原点復帰を行ないます。		
9A			入力	008	サーボON2	2軸目のサーボON/OFFの切替を行ないます。	
9B	009	一時停止2			移動中信号OFFで2軸目の一時停止を行ない、信号ONで残りの動作を継続します。		
10A	010	キャンセル2			2軸目の移動キャンセルを行ないます。		
10B	011	ボジション入力1			ポートNo.010~022まで使用して移動するボジションNo.の指定の指定を行ないます。 1軸目のボジションNo.と2軸目のボジションNo.の割付はパラメーターで設定します。 数字の指定はBCD/バイナリのどちらでも可能です。		
11A	012	ボジション入力2					
11B	013	ボジション入力3					
12A	014	ボジション入力4					
12B	015	ボジション入力5					
13A	016	ボジション入力6					
13B	出力	300				アラーム	アラーム発生時に出力します。(B接点)
14A						301	レディ
14B					302	位置決め完了1	1軸目の指定したボジションへの移動が完了した時点で出力します。
15A					303	原点復帰完了1	1軸目の原点復帰が完了すると出力します。
15B					304	サーボON出力1	1軸目のサーボON状態の時出力します。
16A					305	位置決め完了2	2軸目の指定したボジションへの移動が完了した時点で出力します。
16B					306	原点復帰完了2	2軸目の原点復帰が完了すると出力します。
17A					307	サーボON出力2	2軸目のサーボON状態の時出力します。
17B			N	015	OV入力	OVを接続します。	

配線図



OV 24

I/O 機能説明

ポジショナー教示モード

ピン番号	区分	ポートNo.	ポジショナー 品種切替モード	機能	配線図	
1A	入力	P24	24V入力	24Vを接続します。		
1B			016	1軸目JOG-		信号が入力している間1軸目をマイナス方向に移動します。
2A			017	2軸目JOG+		信号が入力している間2軸目をプラス方向に移動します。
2B			018	2軸目JOG-		信号が入力している間2軸目をマイナス方向に移動します。
3A			019	インテグ指定(0.01mm)		インテグを行なう際の移動量の指定を行ないます。 (移動量はポートNo.019~022の指定値の合計になります)
3B			020	インテグ指定(0.1mm)		
4A			021	インテグ指定(0.5mm)		
4B			022	インテグ指定(1mm)		
5A			023	エラーリセット		軽度のエラーをリセットします。(重度のエラーは電源再投入が必要です)
5B			000	スタート		選択したポジションNo.へ移動を開始します。
6A			001	サーボON		サーボON/OFFの切替を行ないます。
6B			002	一時停止		移動中信号OFFで一時停止し、信号ONで残りの動作を継続します。
7A			003	ポジション入力1		ポートNo.003~013まで使用して移動するポジションNo.の指定及び 現在位置を入力するポジションNo.の指定を行ないます。 指定を行ないます。
7B			004	ポジション入力2		
8A			005	ポジション入力3		
8B			006	ポジション入力4		
9A			007	ポジション入力5		
9B	008	ポジション入力6				
10A	009	ポジション入力7				
10B	010	ポジション入力8				
11A	011	ポジション入力9				
11B	012	ポジション入力10				
12A	013	ポジション入力11				
12B	014	教示モード指定	ポートNo.014の教示モード指定がON状態の時、ポートNo.000の スタート信号ONで現在値が指定したポジションNO.に書き込まれます。			
13A	015	1軸目JOG+	信号が入力している間1軸目をプラス方向に移動します。			
13B	300	アラーム	アラーム発生時に出力します。(B接点)			
14A	301	レディ	コントローラが正常に起動し動作可能状態になると出力します。			
14B	302	位置決め完了	指定したポジションへの移動が完了した時点で出力します。			
15A	303	原点復帰完了	原点復帰が完了すると出力します。			
15B	304	サーボON出力	サーボON状態の時出力します。			
16A	305	-	-			
16B	306	システムバッテリーエラー	システムバッテリーの電圧が低下した場合(警告レベル)に出力します。			
17A	307	アプソバッテリーエラー	アプソバッテリーの電圧が低下した場合(警告レベル)に出力します。			
17B	N		OV入力	OVを接続します。		

ポジショナー DS-S-C1 互換モード

ピン番号	区分	ポートNo.	ポジショナー 標準モード	機能	配線図	
1A	入力	P24	24V入力	24Vを接続します。		
1B			016	ポジションNo.1000		(ポートNo.004~015と同様)
2A			017	ポジションNo.2000		-
2B			018	ポジションNo.4000		-
3A			019	ポジションNo.8000		-
3B			020	ポジションNo.10000		-
4A			021	ポジションNo.20000		-
4B			022	NC(※1)		-
5A			023	CPUリセット		システムをリセットし電源再投入時と同様の状態になります。
5B			000	スタート		選択したポジションNo.へ移動を開始します。
6A			001	ホールド(一時停止)		移動中信号ONで一時停止し、信号OFFで残りの動作を継続します。
6B			002	キャンセル		移動中信号ONで停止し残りの動作はキャンセルされます。
7A			003	補間設定		2軸仕様で本信号ON状態の場合、直線補間で移動を行ないます。
7B			004	ポジションNo.1		ポートNo.004~016まで使用して移動するポジションNo.の指定を 行ないます。 数字の指定はBCDとなります。
8A			005	ポジションNo.2		
8B			006	ポジションNo.4		
9A			007	ポジションNo.8		
9B	008	ポジションNo.10				
10A	009	ポジションNo.20				
10B	010	ポジションNo.40				
11A	011	ポジションNo.80				
11B	012	ポジションNo.100				
12A	013	ポジションNo.200				
12B	014	ポジションNo.400				
13A	015	ポジションNo.800				
13B	300	アラーム	アラーム発生時に出力します。(A接点)			
14A	301	レディ	コントローラが正常に起動し動作可能状態になると出力します。			
14B	302	位置決め完了	指定したポジションへの移動が完了した時点で出力します。			
15A	303	-	-			
15B	304	-	-			
16A	305	-	-			
16B	306	システムバッテリーエラー	システムバッテリーの電圧が低下した場合(警告レベル)に出力します。			
17A	307	アプソバッテリーエラー	アプソバッテリーの電圧が低下した場合(警告レベル)に出力します。			
17B	N		OV入力	OVを接続します。		

(※1) 入力をOFFにする必要があります。必ず未接続して下さい。

コント
ローラ

PMEC
AMEC

PSEP
ASEP
DSEP

MSEP

ERC3

ERC2

PCON
-CA

PCON

ACON

SCON
-CA

MSCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

PS-24

バルス
モータ

サーボ
モータ
(24V)

サーボ
モータ
(200V)

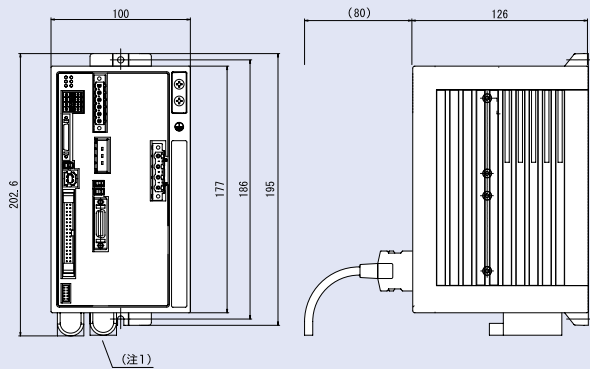
リニア
サーボ
モータ

仕様表

項目	仕様	
接続アクチュエータ	RCS2 シリーズアクチュエータ/単軸ロボット/リニアサーボアクチュエータ	
入力電源	単相 AC100 ~ 115V ±10%	単相 AC200 ~ 230V ±10%
電源容量	最大 1660VA (400W、2 軸動作の場合)	
絶縁耐圧	DC500V 10MQ 以上	
耐電圧	AC500V 1 分間	
突入電流	制御電源 15A / モータ電源 37.5A	制御電源 30A / モータ電源 75A
耐振動	XYZ 各方向	10 ~ 57Hz 片側幅 0.035mm (連続)、0.075mm (断続) 58 ~ 150Hz 4.9m/s ² (連続)、9.8m/s ² (断続)
制御軸数	1 軸 / 2 軸	
最大接続軸出力合計	400W	800W
位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ / アブソリュートエンコーダ	
速度設定	1mm/s ~ 上限はアクチュエータによる	
加速度設定	0.01G ~ 上限はアクチュエータによる	
動作方式	プログラム動作 / ポジショナー動作 (切替可能)	
プログラム言語	スーパー SEL 言語	
プログラム数	128 点	
プログラムステップ数	9999 ステップ	
マルチタスクプログラム数	8 点	
位置決め点数	20000 点	
データ記憶装置	FLASHROM (オプションでシステムメモリバックアップ追加可能)	
データ入力方法	ティーチングボックスまたはパソコンソフト	
I/O 点数	入力 24 点 / 出力 8 点 (NPN/PNP 選択可能)	
I/O 用電源	外部供給 DC24V±10%	
PIO ケーブル	CB-DS-PIO □□□ (コントローラに付属)	
シリアル通信機能	RS232C (D-Sub ハーフピッチコネクタ) / USB コネクタ	
フィールドネットワーク	Device Net、CC-Link、PROFIBUS	
モータケーブル	CB-RCC-MA □□□ (最長 20m)	
エンコーダケーブル	CB-RCS2-PA □□□ (最長 20m)	
保護機能	モータ過電流、モータドライバ温度チェック、オーバーロードチェック、エンコーダ断線チェック ソフトリミットオーバー、システムバッテリー異常 他	
使用周辺温度・湿度	0 ~ 40℃ 10 ~ 95% (結露無きこと)	
使用周辺雰囲気	腐食性ガスなきこと 特に粉塵がひどくないこと	
保護等級	IP20	
質量	1.4kg	
外形寸法	100mm (W) × 202.6mm (H) × 126mm (D)	

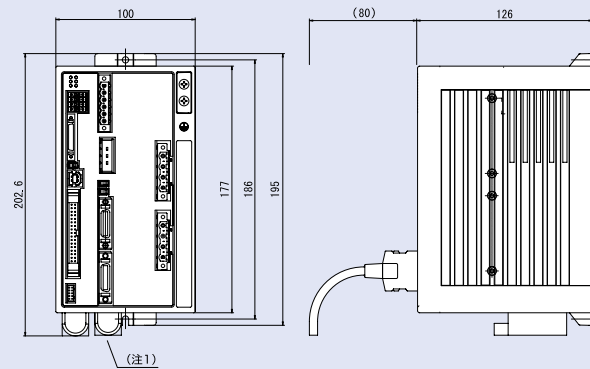
外形寸法図

SSEL 1 軸コントローラ



(注 1) アブソデータ保持用バッテリーです。インクリメンタル仕様の場合は未装着となります。

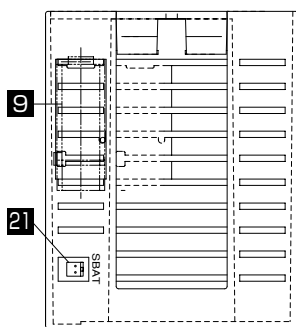
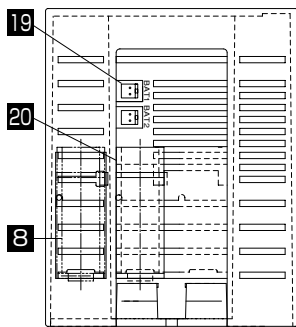
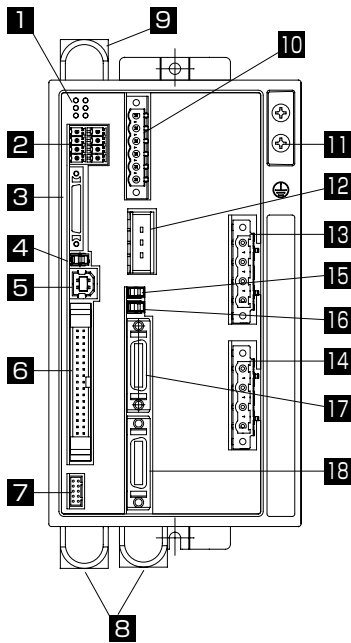
SSEL 2 軸コントローラ



(注 1) アブソデータ保持用バッテリーです。インクリメンタル仕様の場合は未装着となります。

- コントローラ
- PMEC AMEC
- PSEP ASEP DSEP
- MSEP
- ERC3
- ERC2
- PCON -CA
- PCON
- ACON
- SCON -CA
- MSCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL**
- XSEL
- PS-24
- パルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ

各部名称



1 状態表示 LED

コントローラの動作状態を示す LED です。表示内容は以下の通りです。

- PWR : コントローラに電源が入力されていることを示します。
- RDY : コントローラがプログラム運転可能な状態であることを示します。
- ALM : コントローラが異常な状態であることを示します。
- EMG : 非常停止状態で駆動源を遮断していることを示します。
- SV1 : 1 軸目のアクチュエータがサーボ ON 状態であることを示します。
- SV2 : 2 軸目のアクチュエータがサーボ ON 状態であることを示します。

2 システム I/O コネクタ

非常停止 / イネーブル入力 / ブレーキ電源入力等のコネクタです。

3 ティーチングペンダントコネクタ

動作モードが MANU の場合に、ティーチングペンダントを接続するハーピッチ 1026 ピンのコネクタです。従来の D-SUB25 ピンコネクタと接続する場合は、専用の変換ケーブルが必要です。

4 モードスイッチ

コントローラの動作モードを指示するためのスイッチです。左側で MANU (手動運転)、右側で AUTO (自動運転) のモードとなります。ティーチング操作は MANU 動作で行なえず、かつ、MANU モードでは外部 IO との自動運転は行なえません。

5 USB コネクタ

パソコンと USB で接続するためのコネクタです。USB を接続した場合、TP コネクタは通信が遮断され使用できません。

6 IO コネクタ

インターフェース IO を接続するコネクタです。DIO (24IN/80OUT) インターフェースの場合、34 ピンフラットケーブルコネクタです。IO 電源も本コネクタ (1 番ピンと 34 番ピン) 経由でコントローラに供給します。

7 パネルユニット接続コネクタ

コントローラ状態表示やエラー No. 表示をするためのパネルユニット (オプション) を接続するためのコネクタです。

8 アブソデータバックアップバッテリー

アブソリュート仕様の軸を動作する場合、電源を切断しても位置データを保持しておくためのバッテリーです。

9 システムメモリバックアップバッテリー (オプション)

コントローラ内の SRAM 上に記録された各種データを電源が切断されても保持したい場合に必要のバッテリーです。バッテリーはオプションとなりますので、必要な場合のみご注文下さい。

10 電源コネクタ

AC 電源接続用コネクタ。制御電源とモータ電源が分割入力となっています。

11 接地ビス

保護用接地用ビス。必ず接地して下さい。

12 外部回生抵抗接続コネクタ

高加速 / 高負荷等で内蔵回生抵抗では容量不足の場合に接続される回生抵抗を接続するためのコネクタです。外部回生抵抗の要否は、軸構成等のアプリケーションに依存します。

13 1 軸目モータコネクタ

1 軸目のアクチュエータのモータケーブルを接続します。

14 2 軸目モータコネクタ

2 軸目のアクチュエータのモータケーブルを接続します。

15 1 軸目ブレーキスイッチ

軸のブレーキをリリースするためのスイッチです。左側でブレーキの強制解除 (RLS 側)、右側 (NOM) でコントローラによる自動制御となります。

16 2 軸目ブレーキスイッチ

軸のブレーキをリリースするためのスイッチです。左側でブレーキの強制解除 (RLS 側)、右側 (NOM) でコントローラによる自動制御となります。

17 1 軸目エンコーダコネクタ

1 軸目のアクチュエータのエンコーダケーブルを接続します。

18 2 軸目エンコーダコネクタ

2 軸目のアクチュエータのエンコーダケーブルを接続します。

19 1 軸目アブソバッテリー接続コネクタ

アクチュエータのエンコーダがアブソエンコーダの場合に 1 軸目のアブソデータバックアップバッテリーを接続するコネクタです。

20 2 軸目アブソバッテリー接続コネクタ

アクチュエータのエンコーダがアブソエンコーダの場合に 2 軸目のアブソデータバックアップバッテリーを接続するコネクタです。

21 システムメモリバックアップバッテリー接続コネクタ

システムメモリバックアップバッテリーを接続するコネクタです。

コントローラ

PMEC
AMEC

PSEP
ASEP
DSEP

MSEP

ERC3

ERC2

PCON
-CA

PCON

ACON

SCON
-CA

MSCON

PSEL

ASEL

SSEL

XSEL

PS-24

バルス
モータ

サーボ
モータ
(24V)

サーボ
モータ
(200V)

リニア
サーボ
モータ

オプション

ティーチングボックス

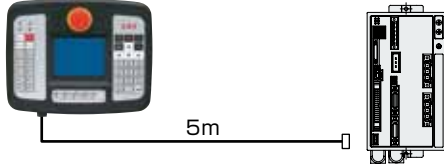
■特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ等の機能を備えた教示装置です。

■型式 TB-01-□

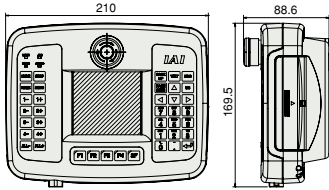
■仕様

定格電圧	24V DC
消費電力	3.6W 以下 (150mA 以下)
使用周囲温度	0~50℃
使用周囲湿度	20~85%RH (ただし結露なきこと)
耐環境性	IP40 (初期状態において)
重量	507g (TB-01-N本体のみの場合)

■構成



■外形寸法



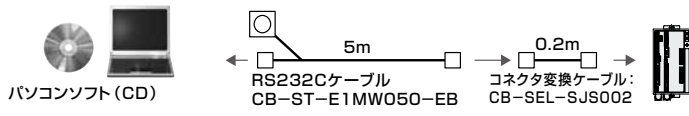
パソコン対応ソフト (Windows専用)

■特長 プログラム/ポジションの入力、試験運転、モニタ機能等を備えた立上げ支援ソフトです。デバック作業に必要な機能をアップし、立上げ時間短縮に貢献します。

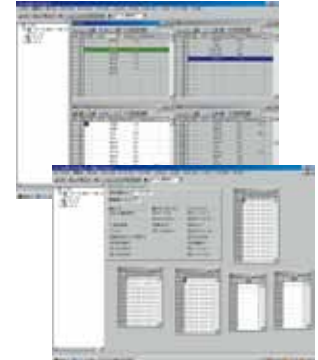
対応windows : 2000 SP4以降/XP SP2以降/Vista/7

■型式 IA-101-X-MW-JS (RS232Cケーブル+コネクタ変換ケーブル付)
IA-101-X-MW (RS232Cケーブル付)

■構成

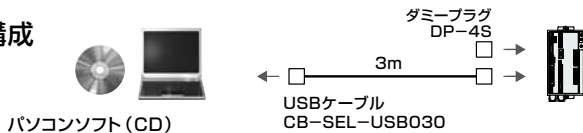


■注意
CB-SEL-SJS002はPSEL-C(旧コントローラ)には使用出来ませんのでご注意ください。



■型式 IA-101-X-USBS (USBケーブル付)

■構成



■注意
ダミープラグDP-4SはPSEL-C(旧コントローラ)には使用出来ませんのでご注意ください。

■注意
SSELコントローラに使用出来るのはVer.6.0.0.0以降になります。

回生抵抗ユニット

■特長 モーターが減速する際に発生する回生電流を熱に変換するユニットです。動作するアクチュエータの合計W数を右表でご確認頂き、回生抵抗が必要な場合はご用意下さい。

■型式 REU-2 (SCON/SSEL用)

■仕様

本体質量	0.9kg
内蔵回生抵抗値	220Ω 80W
本体-コントローラ 接続ケーブル(付属品)	CB-SC-REU010 (SSEL用)

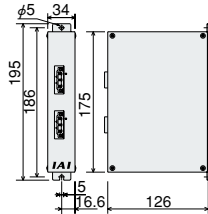
■必要数の目安

	水平	垂直
0個	~200W	~200W
1個	~800W	~600W
2個	~800W	~800W

※動作条件によっては上記よりも回生抵抗が必要になる場合があります。

※回生ユニットが2個必要な場合は、REU-2とREU-1(P711参照)を1個ずつ手配して下さい。

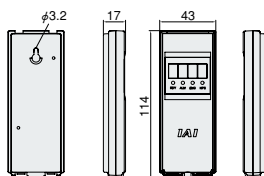
■外形寸法図



パネルユニット

■特長 コントローラのエラーコードや動作中のプログラム番号を確認可能な表示器です。

■型式 PU-1 (ケーブル長さ3m)



アブソデータ保存用バッテリー

■特長 アブソリュート仕様のアクチュエータを動作する場合のアブソデータ保存用バッテリーです。システムメモリバックアップバッテリーと共通です。

■型式 AB-5



システムメモリバックアップバッテリー

■特長 プログラムでグローバルフラグ等を使用し、電源をOFFにしてもデータを保持したい場合に必要のバッテリーです。

■型式 AB-5-CS (ケース付)
AB-5 (バッテリー単体)



オプション

ダミープラグ

■特長 SSELコントローラをUSBケーブルでパソコンとつなぐ場合に、イネーブル回路を遮断するためにディレーティングポートに装着するプラグです。
(パソコン対応ソフト IA-101-X-USBの付属品です)

■型式 **DP-4S**



※SSEL-Cには使用出来ません。

USBケーブル

■特長 USBポート付きコントローラとパソコンを接続するためのケーブルです。
USBポートの無いコントローラ(XSEL)は、RS232CケーブルをUSB変換アダプタを使用してUSBケーブルに接続すればパソコンのUSBポートと接続することが出来ます。
(パソコン対応ソフト IA-101-X-USB参照)

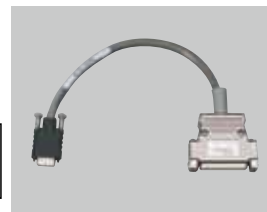
■型式 **CB-SEL-USB030** (ケーブル長さ3m)



コネクタ変換ケーブル

■特長 ティーチングボックスやパソコン対応ソフトのD-sub25ピンコネクタを、SSELコントローラのディレーティングコネクタ(ハーフピッチ)に接続するための変換ケーブルです。

■型式 **CB-SEL-SJS002** (ケーブル長さ0.2m)



※SSEL-Cには使用出来ません。

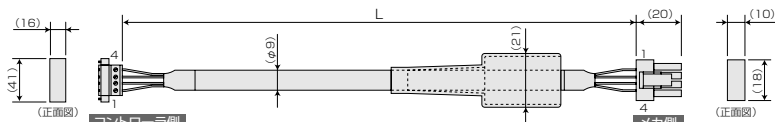
メンテナンス部品

製品ご購入後、ケーブル交換等で手配が必要な場合は、下記型式をご参照ください。

モーターケーブル/モーターロボットケーブル

型式 **CB-RCC-MA** □□□ / **CB-RCC-MA** □□□ **-RB**

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長30mまで対応例) 080=8m



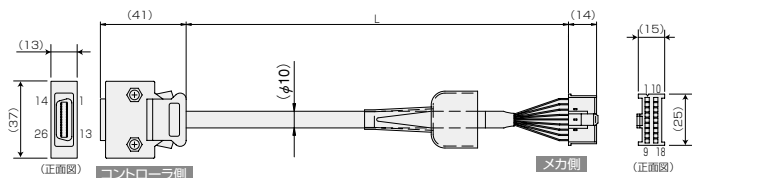
最小曲げR r=50mm以上(可動使用の場合)
※ケーブルベア内ではロボットケーブルのみ使用可能

配線	色	信号	No	No	信号	色	配線
緑	PE	1	1	1	U	赤	0.75sq (圧着)
赤	U	2	2	2	V	白	
白	V	3	3	3	W	黒	
黒	W	4	4	4	PE	緑	

エンコーダケーブル/エンコーダロボットケーブル

型式 **CB-RCS2-PA** □□□ / **CB-X3-PA** □□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長30mまで対応例) 080=8m



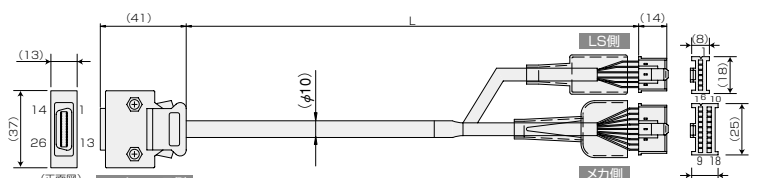
最小曲げR r=50mm以上(可動使用の場合)
※ケーブルベア内ではロボットケーブルのみ使用可能

配線	色	信号	No	No	信号	色	配線
-	-	E24V	12	10	A	黒	AWG26 (圧着)
白/白	OV	13	11	11	B	白	
黒/黒	LS	26	12	12	B	黒	
-	GREEN	25	13	13	Z+	白/緑	
-	OV	23	14	14	Z-	白/黒	
-	RSV	23	15	15	LS+	緑/白	
-	-	-	8	16	LS-	黒/白	
-	-	-	19	17	FG	ノン	
黒	BAT+	14	18	18	SD	黒	
黒	BAT-	15	19	19	SD	白	
黒	VCC	16	20	20	Z+	白/黒	
黒	VCC	16	21	21	Z-	白/緑	
黒	BKR+	20	22	22	BAT+	黒	
黒	BKR+	21	23	23	BAT-	赤	
黒	BKR+	22	24	24	GND	黒	
黒	BKR+	22	25	25	LS+	黒	
黒	BKR+	22	26	26	LS-	黒	
黒	BKR+	22	27	27	BK+	黒	
黒	BKR+	22	28	28	BK+	黒	

RCS2-RT6/RT6R/RT7R/RA13R用エンコーダケーブル/エンコーダロボットケーブル

型式 **CB-RCS2-PLA** □□□ / **CB-X2-PLA** □□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長30mまで対応例) 080=8m



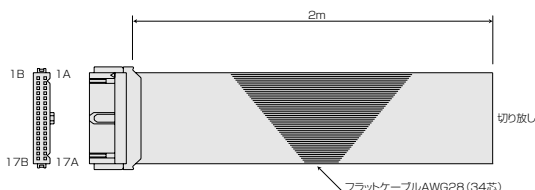
最小曲げR r=50mm以上(可動使用の場合)
※ケーブルベア内ではロボットケーブルのみ使用可能

配線	色	信号	No	No	信号	色	配線
-	-	E24V	12	10	A	黒	AWG26 (圧着)
白/白	OV	13	11	11	B	白	
黒/黒	LS	26	12	12	B	黒	
白/黒	GREEN	25	13	13	Z+	白/緑	
白/黒	OV	23	14	14	Z-	白/黒	
黒/黒	RSV	23	15	15	LS+	緑/白	
-	-	-	8	16	LS-	黒/白	
-	-	-	19	17	FG	ノン	
黒	BAT+	14	18	18	SD	黒	
黒	BAT-	15	19	19	SD	白	
黒	VCC	16	20	20	Z+	白/黒	
黒	VCC	16	21	21	Z-	白/緑	
黒	BKR+	20	22	22	BAT+	黒	
黒	BKR+	21	23	23	BAT-	赤	
黒	BKR+	22	24	24	GND	黒	
黒	BKR+	22	25	25	LS+	黒	
黒	BKR+	22	26	26	LS-	黒	
黒	BKR+	22	27	27	BK+	黒	
黒	BKR+	22	28	28	BK+	黒	

I/Oフラットケーブル

型式 **CB-DS-PIO** □□□

※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長10mまで対応例) 080=8m



番号	色	配線	番号	色	配線
1A	赤1	9B	灰2		
1B	赤1	10A	白2		
2A	橙1	10B	黒2		
2B	黄1	11A	赤-3		
3A	緑1	11B	赤3		
3B	青1	12A	橙3		
4A	紫1	12B	黄3		
4B	灰1	13A	緑3		
5A	白1	13B	青3		
5B	黒1	14A	紫3		
6A	赤-2	14B	灰3		
6B	赤-2	15A	白3		
7A	橙2	15B	黒3		
7B	黄2	16A	赤-4		
8A	緑2	16B	赤4		
8B	青2	17A	橙4		
9A	紫2	17B	黄4		

- コントローラ
- PMEC AMEC
- PSEP ASEP DSEP
- MSEF
- ERC3
- ERC2
- PCON -CA
- PCON
- ACON
- SCON -CA
- MSCON
- PSEL
- ASEL
- SSEL
- XSEL
- PS-24
- バルスモータ
- サーボモータ (24V)
- サーボモータ (200V)
- リニアサーボモータ