

# RCP-C RCP専用コントローラ

動作方法           ポジショナー運転  
登録ポジション数   16ポジション  
電源電圧           DC24V



## 1 特長

### 1 操作はPLCからPIOでポジション番号を指定するだけの簡単操作

RCPコントローラは、予め入力したアクチュエータの停止位置をPLC(シーケンサ)等から番号で指定するだけで、±0.02mmの位置決めが出来る簡単高機能なコントローラです。PLCとの信号のやり取りは簡単なPIO信号を使用し、エアシリンダの電磁弁を動かす感覚で、最大16点の多点位置決めが可能です。

### 2 とてもコンパクトなのに、ドライバ、コントロールユニット、パワーステージを内蔵したオールインワンタイプ

RCPコントローラは、ドライバ、コントロールユニット、パワーステージのすべてを内蔵していますので、面倒な配線や調整の必要がなく、コントローラとアクチュエータを接続し、電源(DC24V)を供給するだけですぐに動作させることができます。

### 3 ACサーボの機能を生かした便利なソフト機能を搭載

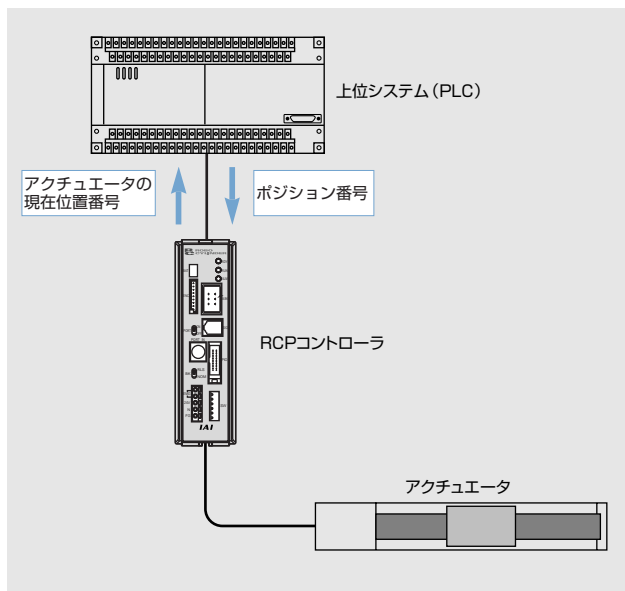
- ①位置決め幅設定機能
- ②ピッチ送り機能
- ③押し付け動作機能
- ④一時停止機能
- ⑤ゾーン出力機能

## 2 形式

**RCP - C - SA5 - I - EU - P**  
①           ②           ③           ④           ⑤

① シリーズ	② コントローラ タイプ	③ アクチュエータタイプ	④ CE 対応	⑤ 入出力信号 形態 (注1)
RCP	C	動作させるアクチュエータの (タイプ)・(エンコーダ種類) を記入して下さい。	無記入 (標準仕様) EU (CE対応)	無記入 (NPN) P (PNP)

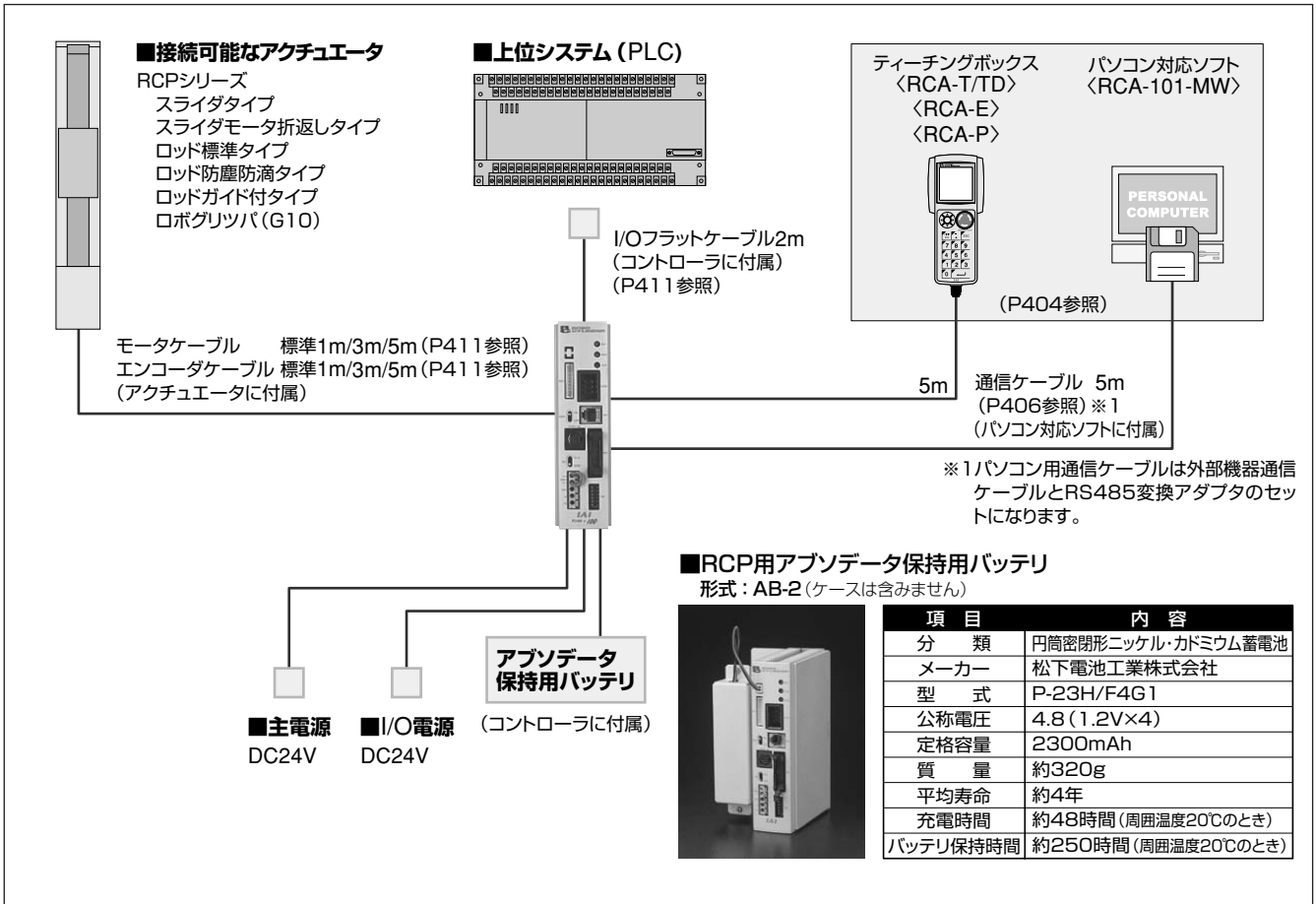
(注1) CE対応仕様を選択された場合も、入出力信号形態はNPNかPNPかを必ず選択して下さい。



### 4 CEマーク対応



### 3 システム構成図

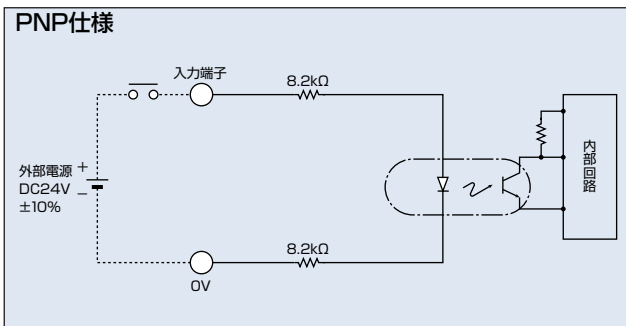
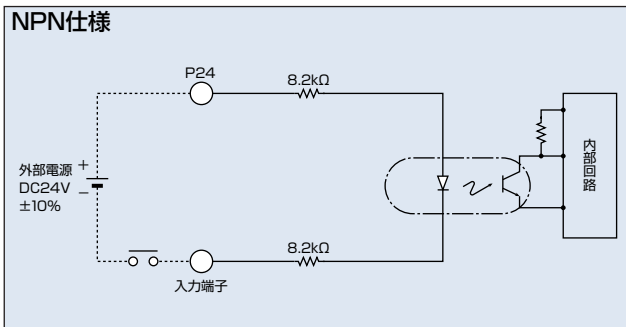


### 4 I/O配線図

#### ■入力部 外部入力仕様

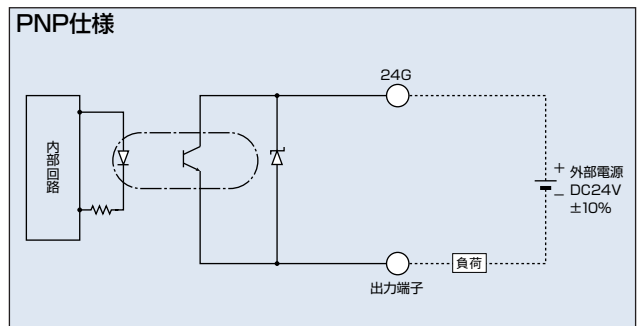
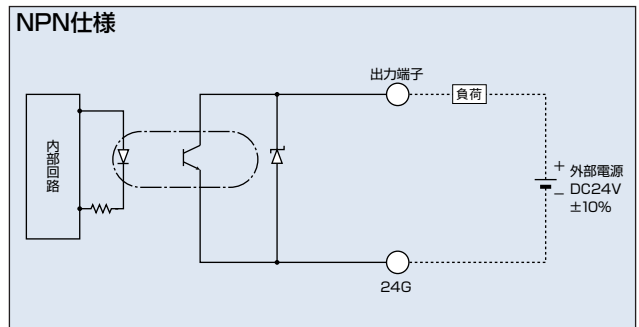
項目	仕様
入力電圧	DC24V ±10%
入力電流	最大2mA/1ポート
漏洩電流	0.1mA以下 [注意]
絶縁方式	フォトカプラ絶縁

注意：2線式センサは使用しないでください。



#### ■出力部 外部出力仕様

項目	仕様
負荷電圧	DC24V
最大負荷電流	20mA/1ポート
漏洩電流	Max 0.1mA/1点
絶縁方式	フォトカプラ絶縁



商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

RCS-C

RCP-C

E-Con

DS-S-C1

P-Driver

X-SEL

## 5 I/O信号表

## RCP-C

## ■PIOコネクタ(26ピン)

ピンNo.	区分	信号名	ケーブル色
1	P24	+24V	茶-1
2	N	24G	赤-1
3	入力	スタート	橙-1
4		指令ポジション1	黄-1
5		指令ポジション2	緑-1
6		指令ポジション4	青-1
7		指令ポジション8	紫-1
8		NC	灰-1
9		NC	白-1
10		一時停止	黒-1
11	出力	NC	茶-2
12		NC	赤-2
13		NC	橙-2
14		NC	黄-2
15		NC	緑-2
16		完了ポジション1	青-2
17		完了ポジション2	紫-2
18		完了ポジション4	灰-2
19	完了ポジション8	白-2	
20	位置決め完了	黒-2	
21	原点復帰完了	茶-3	
22	ゾーン	赤-3	
23	*アラーム	橙-3	
24	*非常停止	黄-3	
25	NC	緑-3	
26	NC	青-3	

注意：\*印のポートはB接点信号となります。(常時ON)  
未使用ポート (NC) には絶対に接続しないで下さい。

## PCP-C-EU

## ■PIO端子

区分	信号名	
IN	START	移動開始信号を入力します。
	POS.1	選択するポジションNo.を入力します。
	POS.2	
	POS.4	
	POS.8	
	HOLD	移動中のアクチュエータを一時停止させます。
OUT	I POS.1	移動完了したポジションNo.を出力します。 またアラーム時にはアラームNo.を出力します。
	I POS.2	
	I POS.4	
	I POS.8	
	P.END	移動完了後出力します。
	H.END	原点復帰完了後出力します。
	ZONE	パラメータで設定された範囲内で出力します。
	ALARM	コントローラ異常時出力します。
	EMG	非常停止時出力します。
I/O	+24V	電源24Vを接続します。
	OV	電源OVを接続します。

注意：24V電源の接続には充分注意して下さい。逆接続した場合は故障します。

## 6 仕様表

項目	内容	
コントローラシリーズ・タイプ	RCP-C	RCP-C-EU (CE対応)
接続アクチュエータ	RCPシリーズ RCP-SA5/SA6/SS/SSR/SM/SMR (スライダタイプ) RCP-RSA/RSW/RSGS/RSGD/RSGB (ロッドタイプ小型) RCP-RMA/RMW/RMGS/RMGD/RMGB (ロッドタイプ大型) RCP-G10 (グリッパ)	
対応モータ容量 (W)	—	
制御軸数	1軸専用	
最大接続軸出力 (W)	—	
入力電源	DC24V	
動作電源電圧範囲	±10%	
電源周波数	—	
電源容量	最大2.5A	
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	インクリメンタルエンコーダ
速度設定	1mm/s~上限はアクチュエータ仕様による	
加速度設定	0.01G~上限はアクチュエータ仕様による	
プログラム言語	—	
プログラム数	—	
プログラムステップ数	—	
マルチタスクプログラム数	—	
ポジション数	16	
データ記憶装置	EEPROM	
データ入力方法	ティーチングボックス、パソコン対応ソフト	
標準入出力	専用入力6点/専用出力9点 ハーフピッチコネクタ	専用入力6点/専用出力9点 端子コネクタ
拡張入出力	拡張不可	
シリアル通信機能	RS485ポート標準装備	
その他入出力	非常停止入力 (B接点端子台)	
保護機能	EEPROMチェックサムエラー、バンクデータエラー、エンコーダカウンタ異常、エンコーダ断線 速度異常、主電源電圧異常、回生電圧異常、原点復帰異常 他	
使用周囲温度・湿度	温度0~40℃ 湿度85%RH以下	
使用周囲雰囲気	腐食性ガスがないこと、特に塵埃がひどくないこと	
質量	360g	1260g
付属品	PIOフラットケーブル (2m)	—

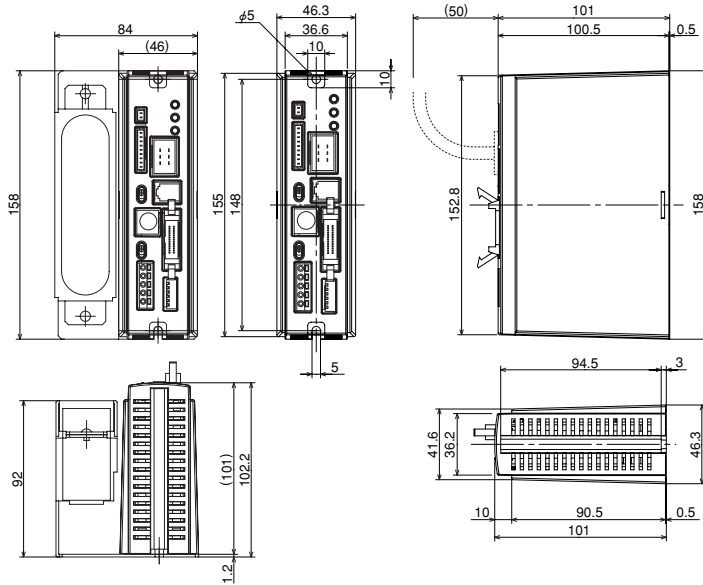
## 6 外形寸法図

コントローラ

### RCP-C

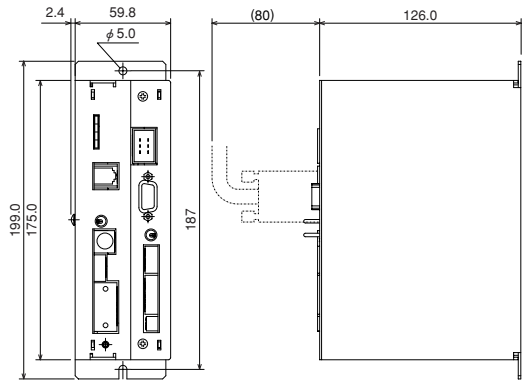
アブソ仕様

インクリ仕様



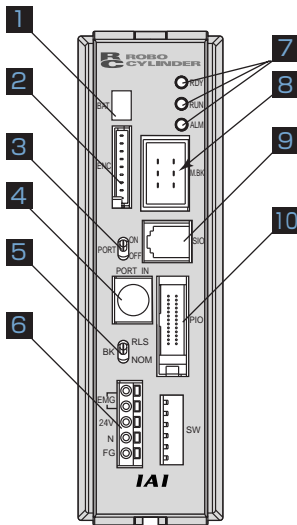
コントローラ

### RCP-C-EU



## 7 各部名称及び機能

### RCP-C



#### 1 バッテリコネクター(BAT)

アブソリウトデータバックアップバッテリー接続用コネクタです。(アブソリウト仕様)

#### 2 エンコーダケーブル接続用コネクタ(ENC)

エンコーダケーブル接続用コネクタです。

#### 3 ポートスイッチ(PORT)

**ON** PORT INポート (ティーチングボックス・パソコン対応ソフト) が有効になります。ただし、専用のティーチングボックスまたは専用ケーブル未接続の場合は非常停止状態となります。

**OFF** PORT INポート (ティーチングボックス・パソコン対応ソフト) が無効になります。(RS485ラインは生きていますのでコントローラ-コントローラ間の通信は可能です。)

#### 4 メイン通信ポートコネクタ(PORT IN)

専用ティーチングBOXまたは外部機器通信ケーブル用コネクタです。又は、2軸以上接続する場合、コントローラリンクケーブル用コネクタです。

#### 5 ブレーキ解除スイッチ(BK)

ブレーキオプション選択時のみ有効です。

**RLS** ブレーキ強制解除状態となります。

**NOM** ブレーキ使用状態となります。(通常設定)

#### 6 電源及び非常停止端子台

**FG** アース接続用端子です。

**N** DC24V電源のグラウンド側です。

**24V** DC24V電源です。

**EMG** 2つの端子とも非常停止スイッチ接続用端子です。(出荷時は、EMG端子を短絡してあります。)

#### 7 LED表示

**RDY** CPUが正常動作中であることを示します。

**RUN** 正常運転中であることを示します。(モータ線及びエンコーダ線の配線チェック動作完了後で、サーボオン中)

**ALM** アラームの発生中及び非常停止中であることを示します。

#### 8 モータケーブル接続用コネクタ(M・BK)

アクチュエータのモータ電源・ブレーキ電源ケーブル接続用コネクタです。

#### 9 SIOコネクタ(SIO)

コントローラを2台以上接続する場合のコントローラとコントローラ間の接続ケーブル用コネクタです。

#### 10 PIOコネクタ(PIO)

PIOケーブル接続用コネクタです。

#### 11 PIO端子(IN)

PIO入力の端子台です。(EU仕様のみ)

#### 12 PIO端子(OUT)

PIO出力の端子台です。(EU仕様のみ)

#### 13 PIO電源端子

PIO信号用の24V電源供給端子です。

#### 14 非常停止及びRDY端子

**+24VOUT** 非常停止回路用の24V出力端子です。

**EMG** 非常停止入力端子です。

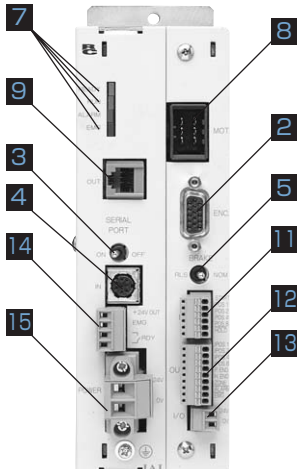
**RDY** リレー接点出力で、RUN状態でリレー接点「閉」となります。

#### 15 電源端子

**+24V** コントローラの24V電源供給端子です。

**0V** 24V電源の0V側です。

### RCP-C-EU



## 8 オプション

404ページをご覧ください。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

クリーンルーム対応

直交ロボット

ユニット製品

コントローラ

資料

RCS-C

RCP-C

E-Con

DS-S-C1

P-Driver

X-SEL

