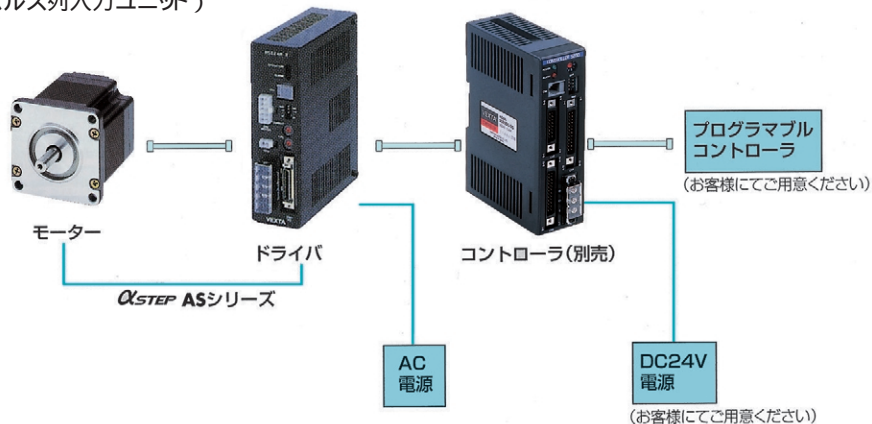


システム構成(パルス列入力ユニット)



ドライバ部共通仕様

	パルス列入力ユニット	位置決め機能内蔵ユニット
速度・位置制御指令 最大入力パルス周波数	パルス列入力 250kHz(Duty50%時)	ストアードデータ
保護機能	過熱保護、過負荷保護、過電圧保護、速度差異常保護、過電流保護、速度過剰、EEPROMデータエラー、センサエラー、システムエラー	過熱保護、過負荷保護、過電圧保護、過電流保護、速度過剰、EEPROMデータエラー、センサエラー、位置偏差過大、初期時ローター回転エラー、E-STOP検出、リミットセンサ論理違い、リミットセンサ逆接続、機械原点復帰運転エラー、ハードリミット検出、ソフトリミット範囲外、運転データ無効
入力信号	フォトブラ入力 入力抵抗:220 入力電流7~20mA(CWパルス・CCWパルス(負論理パルス入力) パルス・回転方向切替(負論理パルス入力) カレントオフ、アラームクリア、分解能切替]	フォトブラ入力 入力抵抗:4.7k DC24V ± 10%
出力信号	フォトブラ・オープンコレクタ出力 外部使用条件 DC30V、15mA以下 (位置決め完了、アラーム) トランジスタ・オープンコレクタ出力 外部使用条件、DC30V、15mA以下 (タイミング、フィードバックパルスA・B相) ラインドライバ出力 26C31相当 (タイミング、フィードバックパルスA・B相)	フォトブラ・オープンコレクタ出力 外部使用条件 DC30V、15mA以下
データ選択位置決め		61データ最大(EEPROMに記憶) データ選択位置決め
位置決め制御		・インクリメンタル(相対距離指定方式) / アブソリュート(絶対位置指定方式) ・単発運転 / 連続運転(最大61連結) ・1データあたり - 8388608ステップ ~ + 8388607ステップ ・回転速度 10Hz ~ 500kHz(10Hz刻み) ・加減速レート 0.1ms/kHz ~ 1000ms/kHz(0.1ms/kHz刻み)
運転モード		・位置決め運転 ・機械原点復帰運転 ・連続運転 ・電気原点復帰運転
機械原点復帰運転		機構部検出信号(+LS、-LS、HOME)S を用いて 全範囲から原点復帰運転をおこなう
その他の機能		・モータ分解能設定機能(分周・通倍、電子ギヤ) ・電流設定機能 ・速度フィルタ機能 ・モーター回転方向設定機能 ・外部停止機能 ・センサ論理設定機能 ・オーバーラベル機能 ・ソフトオーバーラベル機能 ・アラームトレスバック機能 ・表示機能 ・アラームコード出力機能 ・ティーチング機能 ・I/Oテスト機能

中継ケーブル(標準用)

中継ケーブル(電磁ブレーキ付用)

可動ケーブル(標準用)

可動ケーブル(電磁ブレーキ付用)

品名	価格	長さL (m)	品名	価格	長さL (m)	品名	価格	長さL (m)	品名	価格	長さL (m)
CC01AIP	5,100	1	CC01AIPM	5,600	1	CC01SAR	8,300	1	CC01SARM2	8,800	1
CC02AIP	6,200	2	CC02AIPM	6,700	2	CC02SAR	11,300	2	CC02SARM2	11,800	2
CC03AIP	7,300	3	CC03AIPM	7,800	3	CC03SAR	14,300	3	CC03SARM2	14,800	3
CC05AIP	9,500	5	CC05AIPM	10,000	5	CC05SAR	20,300	5	CC05SARM2	20,800	5
CC07AIP	11,700	7	CC07AIPM	12,200	7	CC07SAR	26,300	7	CC07SARM2	26,800	7
CC10AIP	15,000	10	CC10AIPM	15,500	10	CC10SAR	34,200	10	CC10SARM2	34,700	10
CC15AIP	20,500	15	CC15AIPM	21,000	15						
CC20AIP	26,000	20	CC20AIPM	26,500	20						