

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

# ASEL



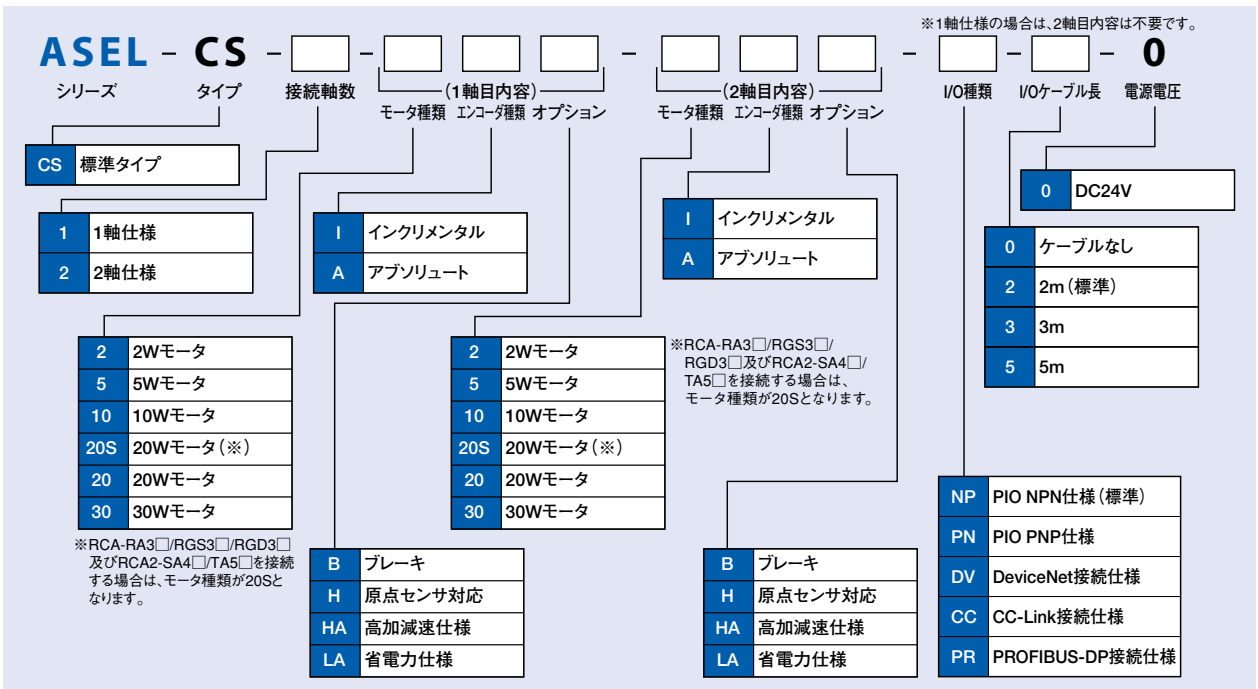
RCA2/RCA 用  
プログラムコントローラ

機種一覧/価格

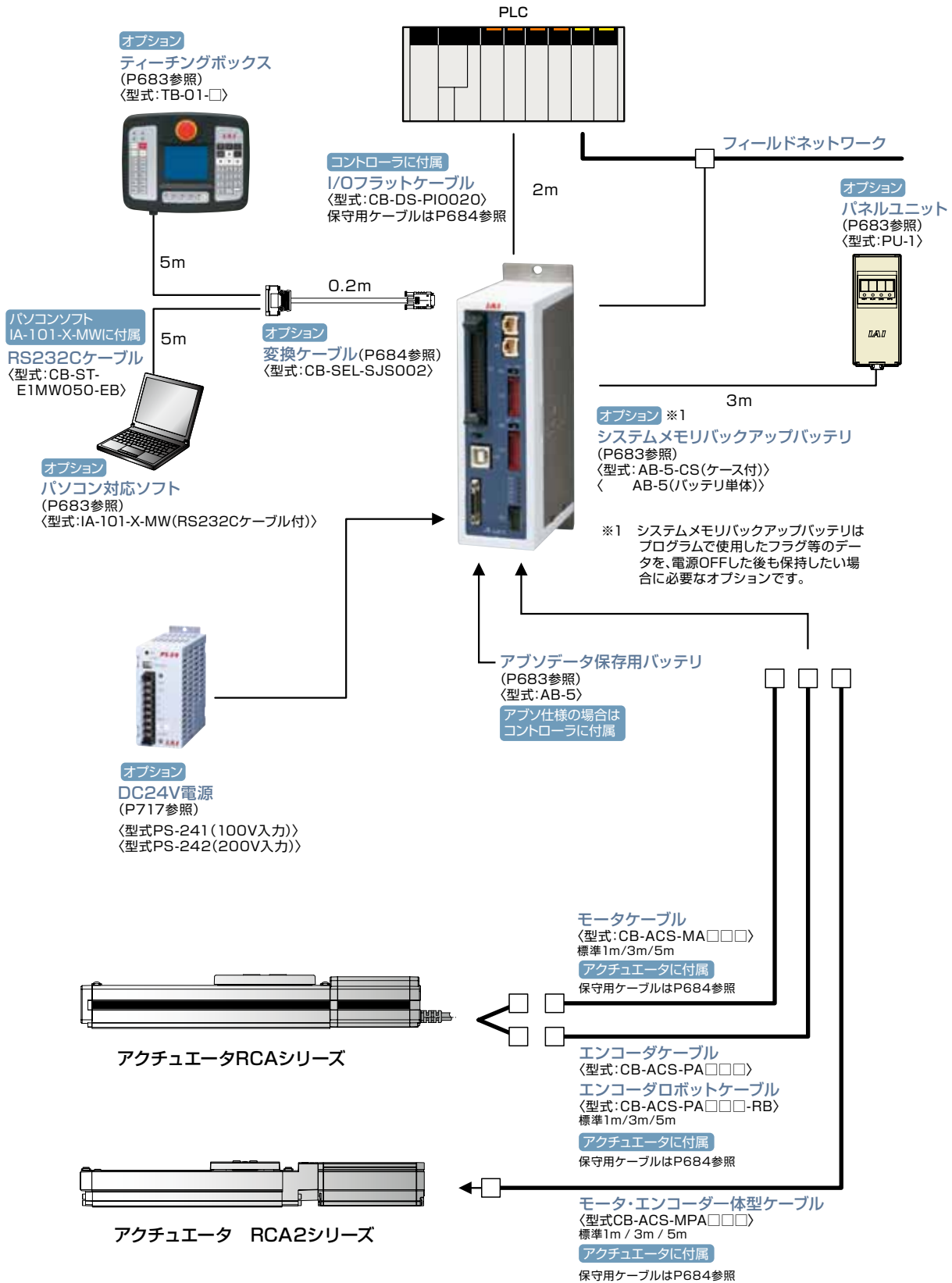
RCA2/RCA シリーズのアクチュエータが動作可能なプログラムコントローラ。1台でさまざまな制御に対応可能です。

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、バス動作が可能です。	最大 1500 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	1500 点		
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	—

型式



システム構成



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)

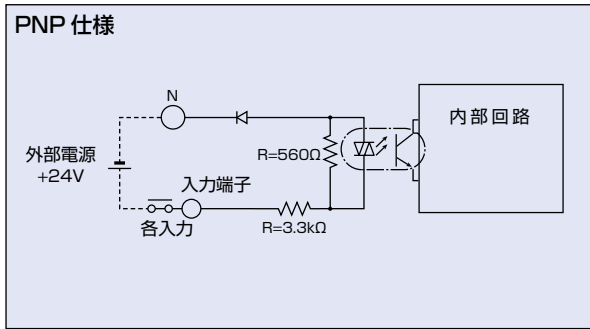
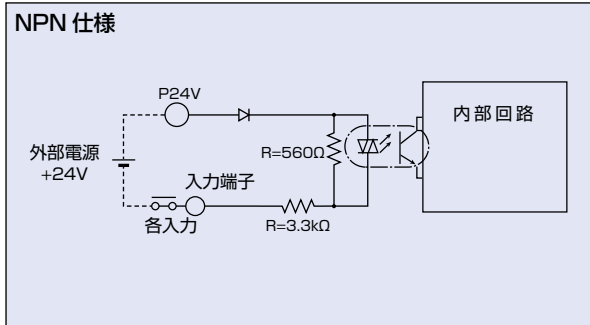
サーボ  
モータ  
(200V)

リニア  
サーボ  
モータ

I/O 仕様

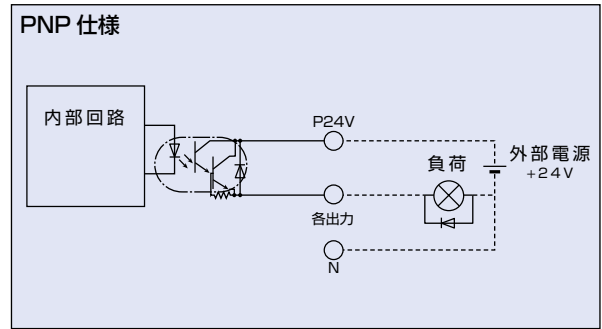
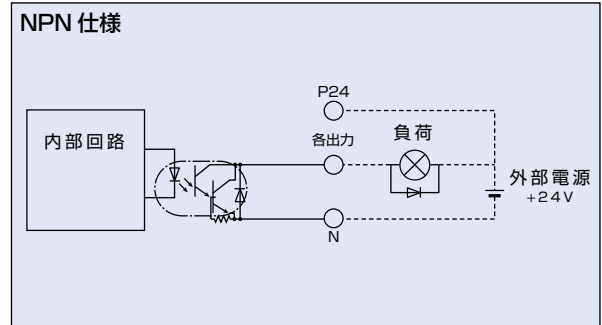
■入力部 外部入力仕様

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

ASEL 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	016	24V入力	24Vを接続します。		
1B			プログラムNo.1選択	<p>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)</p>		
2A			プログラムNo.2選択			
2B			プログラムNo.4選択			
3A			プログラムNo.8選択			
3B			プログラムNo.10選択			
4A			プログラムNo.20選択			
4B			プログラムNo.40選択			
5A			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			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			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			汎用入力			
7A			汎用入力			
7B			汎用入力			
8A			汎用入力			
8B			汎用入力			
9A			汎用入力			
9B	汎用入力					
10A	汎用入力					
10B	汎用入力					
11A	汎用入力	アラーム発生時に出力します。(B接点)				
11B	汎用入力		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。			
12A	汎用入力		プログラムの命令語で自由にON/OFFが出来ます。			
12B	汎用入力					
13A	汎用入力					
13B	アラーム					
14A	レディ					
14B	汎用出力					
15A	汎用出力					
15B	汎用出力					
16A	汎用出力	OVを接続します。				
16B	汎用出力					
17A	汎用出力					
17B	N	OV入力				

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	016	24V入力	24Vを接続します。		
1B			ポジション入力10	<p>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。</p>		
2A			ポジション入力11			
2B			ポジション入力12			
3A			ポジション入力13			
3B			-			
4A			-			
4B			-			
5A			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			スタート			選択したポジションNo.へ移動を開始します。
6A			原点復帰			原点復帰を行ないます。
6B			サーボON			サーボON/OFFの切替を行ないます。
7A			押し付け			押し付け動作を行ないます。
7B			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			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			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			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	ポジション入力2					
10A	ポジション入力3					
10B	ポジション入力4					
11A	ポジション入力5					
11B	ポジション入力6					
12A	ポジション入力7					
12B	ポジション入力8					
13A	ポジション入力9					
13B	アラーム	アラーム発生時に出力します。(B接点)				
14A	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	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	原点復帰完了	原点復帰が完了すると出力します。				
15B	サーボON出力	サーボON状態の時出力します。				
16A	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	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	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)

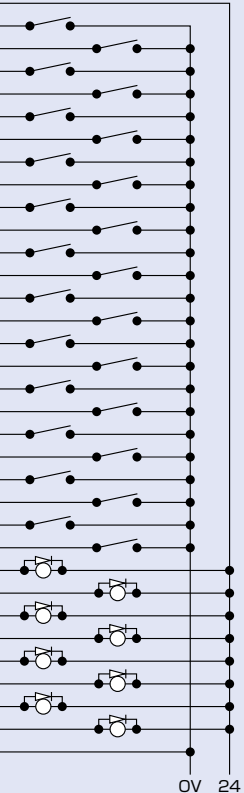
リニアサーボモータ

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	/	24V入力	24Vを接続します。	
1B			016	ポジション/品種入力10	ポートNo.007~022まで使用して移動するポジションNo.の指定及び品種No.の指定を行ないます。 ポジション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			017	ポジション/品種入力11	
2B			018	ポジション/品種入力12	
3A			019	ポジション/品種入力13	
3B			020	ポジション/品種入力14	
4A			021	ポジション/品種入力15	
4B			022	ポジション/品種入力16	
5A			023	エラーリセット	
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/品種入力1	ポートNo.007~022まで使用して移動するポジションNo.の指定及び品種No.の指定を行ないます。 ポジション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	008	ポジション/品種入力2			
10A	009	ポジション/品種入力3			
10B	010	ポジション/品種入力4			
11A	011	ポジション/品種入力5			
11B	012	ポジション/品種入力6			
12A	013	ポジション/品種入力7			
12B	014	ポジション/品種入力8			
13A	015	ポジション/品種入力9	アラーム発生時に出力します。(B接点)		
13B	300	アラーム			
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。	

配線図

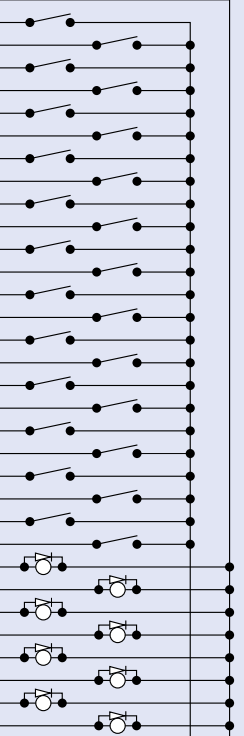


OV 24

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	/	24V入力	24Vを接続します。	
1B			016	ポジション入力7	ポートNo.010~022まで使用して移動するポジションNo.の指定の指定を行ないます。 1軸目のポジションNo.と2軸目のポジション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			017	ポジション入力8	
2B			018	ポジション入力9	
3A			019	ポジション入力10	
3B			020	ポジション入力11	
4A			021	ポジション入力12	
4B			022	ポジション入力13	
5A			023	エラーリセット	
5B			000	スタート1	1軸目の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1	1軸目の原点復帰を行ないます。
6B			002	サーボON1	1軸目のサーボON/OFFの切替を行ないます。
7A			003	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			004	キャンセル1	1軸目の移動キャンセルを行ないます。
8A			005	スタート2	2軸目の選択したポジションNo.へ移動を開始します。
8B			006	原点復帰2	2軸目の原点復帰を行ないます。
9A			007	サーボON2	2軸目のサーボON/OFFの切替を行ないます。
9B	008	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	009	キャンセル2	2軸目の移動キャンセルを行ないます。		
10B	010	ポジション入力1	ポートNo.010~022まで使用して移動するポジションNo.の指定の指定を行ないます。 1軸目のポジションNo.と2軸目のポジション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	011	ポジション入力2			
11B	012	ポジション入力3			
12A	013	ポジション入力4			
12B	014	ポジション入力5			
13A	015	ポジション入力6			
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	1軸目の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軸目の指定したポ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	/	OV入力	OVを接続します。	

配線図



OV 24

- コントローラ
- PMEC AMEC
- PSEP ASEP DSEP
- MSEP
- ERC3
- ERC2
- PCON -CA
- PCON
- ACON
- SCON -CA
- MSCON
- 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 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	P24	016	24V入力	24Vを接続します。		
1B			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。 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。
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				
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	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	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	P24	016	24V入力	24Vを接続します。		
1B			ポジションNo.1000	(ポートNo.004~015と同様)		
2A			017	-		-
2B			018	-		-
3A			019	-		-
3B			020	-		-
4A			021	-		-
4B			022	-		-
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	出力	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。		

- 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
基本仕様	接続アクチュエータ	RCA シリーズアクチュエータ
	入力電源	DC24V ±10%
	電源容量	制御電源 (最大 1.2A) + モータ電源 (下表参照)
	絶縁耐圧	DC500V 10MΩ 以上
	耐電圧	AC500V 1 分間
	突入電流	最大 30A
	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 <sup>2</sup> (連続)、9.8m/s <sup>2</sup> (断続)
制御仕様	制御軸数	1 軸 / 2 軸
	最大接続軸出力合計	60W (30W + 30W)
	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
プログラム	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	64 点
	プログラムステップ数	2000 ステップ
	マルチタスクプログラム数	8 点
	位置決め点数	1500 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)
通信関係	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-ACS-MA □□□ (最長 20m)
一般仕様	エンコーダケーブル	CB-ACS-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、システム異常バッテリー異常 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	約 450g	
外形寸法	43mm (W) × 159mm (H) × 110mm (D)	

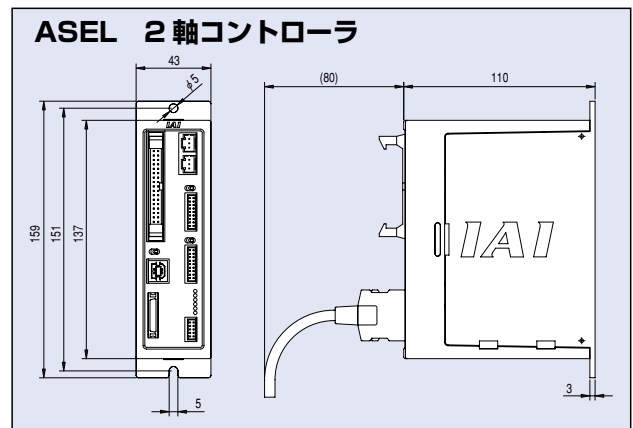
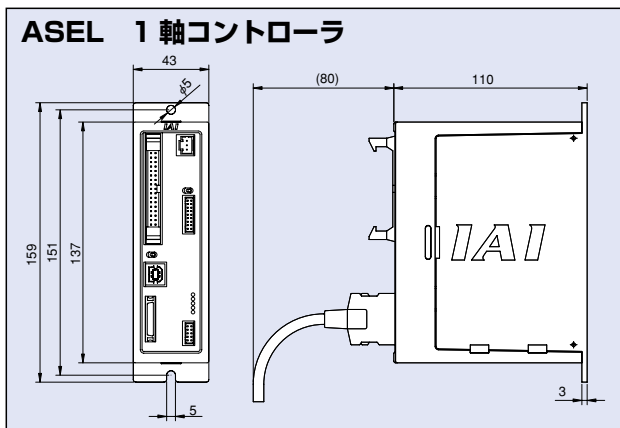
モータ電源容量 (注1)	アクチュエータ種類	1 軸仕様				2 軸仕様				
		標準仕様 / 高加減速対応		省電力対応		標準仕様 / 高加減速対応		省電力対応		
		定格	最大(注2)	定格	最大(注3)	定格	最大(注2)	定格	最大(注3)	
RCA2	10W、20W(型式記号:20)	1.3A	4.4A	1.3A	2.5A	2.6A	8.8A	2.6A	5.0A	
	30W	1.3A	4.4A	1.3A	2.2A	2.6A	8.8A	2.6A	4.4A	
	20W(型式記号:20S) SA4、RA3、TA5 タイプ専用	1.7A	5.1A	1.7A	3.4A	3.4A	10.2A	3.4A	6.8A	
	RCL	2W	0.8A	4.6A	—	—	1.6A	9.2A	—	—
		5W	1.0A	6.4A	—	—	2.0A	12.8A	—	—
		10W	1.3A	6.4A	—	—	2.6A	12.8A	—	—

(注1) 電源投入時の制御電源の突入電流は、5msec の間 1 軸仕様、2 軸仕様とも、約 30.0A の電流が流れます。

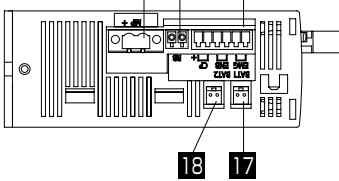
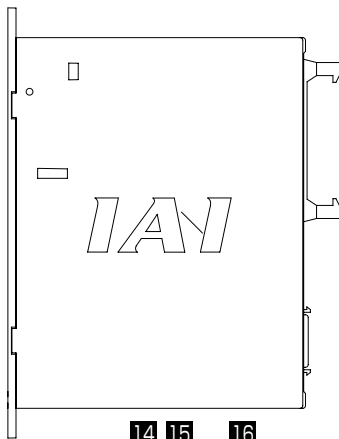
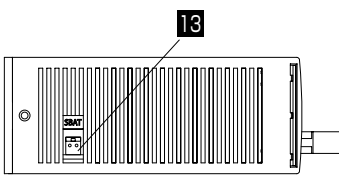
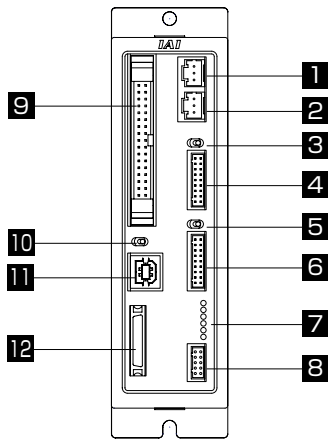
(注2) 加減速時の最大電流です。

(注3) 電源投入後の最初のサーボオン処理で行われるサーボモータの励磁相検出時に電流は最大となります。(通常: 約 1~2 秒、最大: 10 秒)

外形寸法図



各部名称



**1** 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。

**2** 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。

**3** 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。

**4** 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。

**5** 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 (RLS 側) でブレーキの強制解除、右側 (NOM 側) でコントローラによる自動制御となります。

**6** 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。

**7** 状態表示 LED

コントローラの動作状態を示す LED です。表示する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。

**8** 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。

**9** 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/8OUT) インターフェースの場合、34 ピンフラットコネクタです。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。

**10** 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 動作でしか行なえず、かつ、MANU モードでは外部 IO との自動運転は行なえません。

**11** 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。

**12** 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フピッチ 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。

**13** システムメモリバックアップバッテリー接続コネクタ

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を接続するコネクタです。バッテリーはユニット外部に取り付けます。標準ではバッテリーは付属されていません。(オプション)

**14** モータ電源入力コネクタ

モータ電源を入力するためのコネクタで、フェニックスコンタクト製の 2 ピン 2 ピースコネクタで構成されています。

**15** 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。

**16** 制御電源/システム入力コネクタ

制御電源入力および非常停止スイッチ、イネーブルスイッチを接続するためのコネクタで、フェニックスコンタクト製の 6 ピン 2 ピースコネクタで構成されています。

**17** 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アブソデータ保存用のバッテリーを接続するコネクタです。バッテリーはお客様にて固定して頂きます。

**18** 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アブソデータ保存用のバッテリーを接続するコネクタです。バッテリーはお客様にて固定して頂きます。

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

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



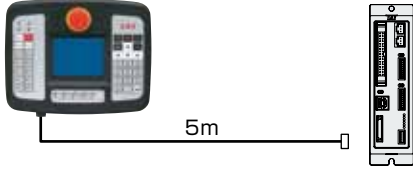
## オプション

### ■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-□**

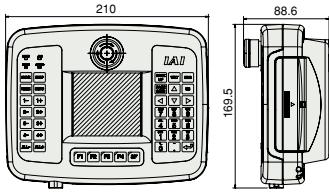
#### ■構成



#### ■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)

#### ■外形寸法

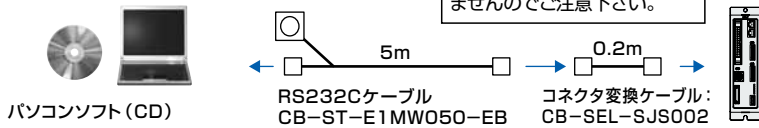


### ■パソコン対応ソフト (Windows専用)

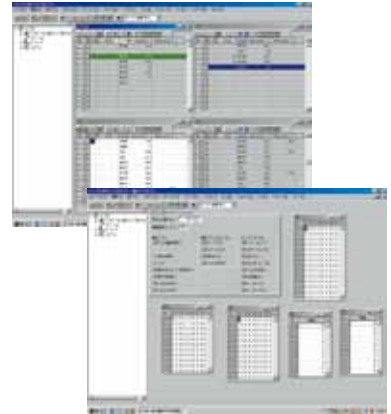
■特長 プログラム/ポジションの入力、試験運転、モニタ機能等を備えた立上げ支援ソフトです。デバック作業に必要な機能をアップし、立上げ時間短縮に貢献します。

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

#### ■構成

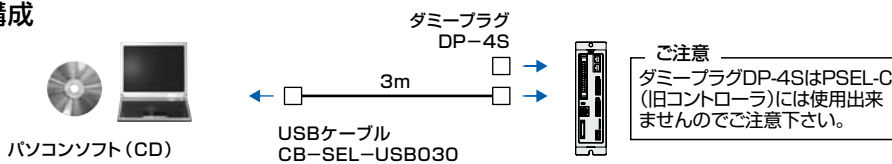


対応windows : 2000 SP4以降/XP SP2以降/Vista/7



■型式 **IA-101-X-USBS** (USBケーブル付)

#### ■構成

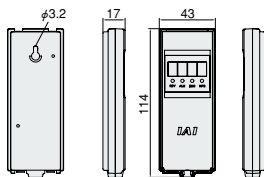


ご注意  
PSELコントローラに使用出来るのは Ver.7.0.0.0以降になります。

### 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)



### アプソデータ保存用バッテリー

■特長 アプソリュート仕様のアクチュエータを動作する場合のアプ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)



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

ダミープラグ

■特長 ASEL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**



※ASEL-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)

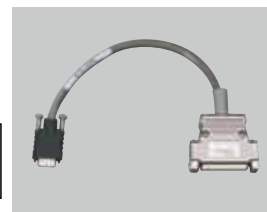
■型式 **CB-SEL-USB030**(ケーブル長さ3m)



コネクタ変換ケーブル

■特長 ディレーティ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、ASEL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)



※ASEL-Cには使用出来ません。

メンテナンス部品

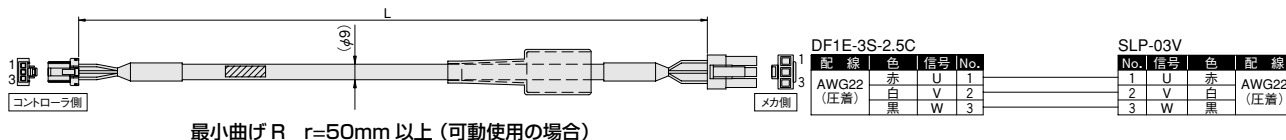
製品ご購入後、ケーブル交換等で手がかりが必要な場合は、下記型式をご参照ください。

モータケーブル

型式 **CB-ACS-MA** □□□

※モータケーブルは標準がロボットケーブルになります。

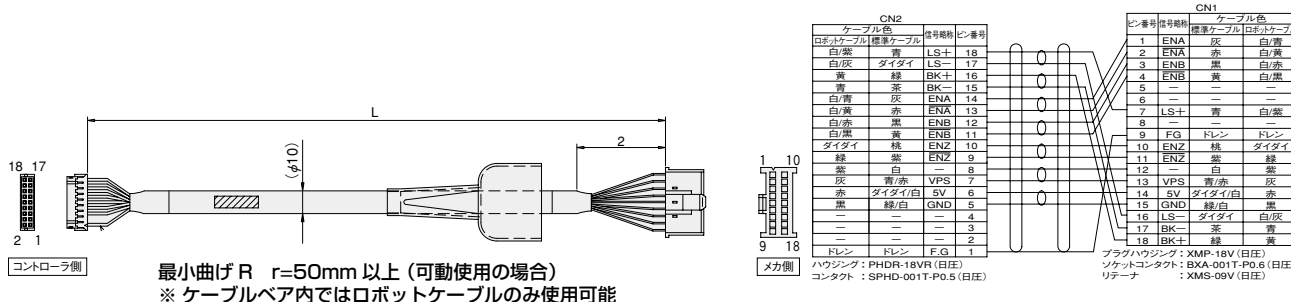
※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応例) 080=8m



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-ACS-PA** □□□ / **CB-ACS-PA** □□□-RB

※エンコーダケーブルは標準がノーマルケーブル ※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応オプションでロボットケーブルが選択出来ます。例) 080=8m

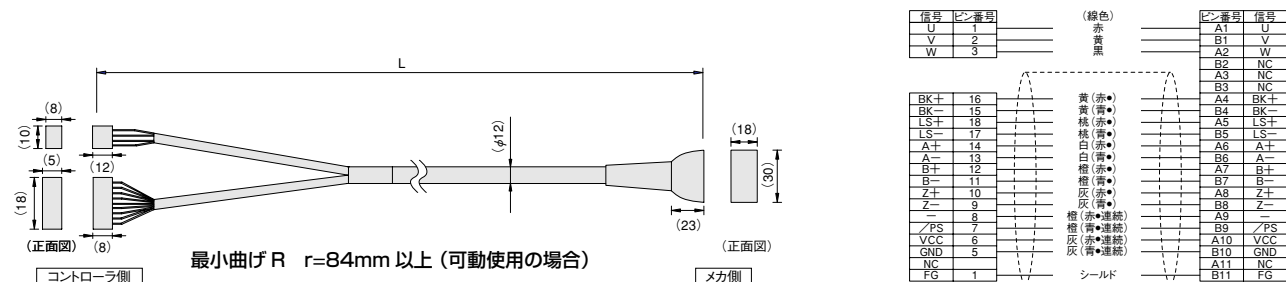


RCA2用モータ・エンコーダ一体型ケーブル

型式 **CB-ACS-MPA** □□□

※標準がロボットケーブルとなります。

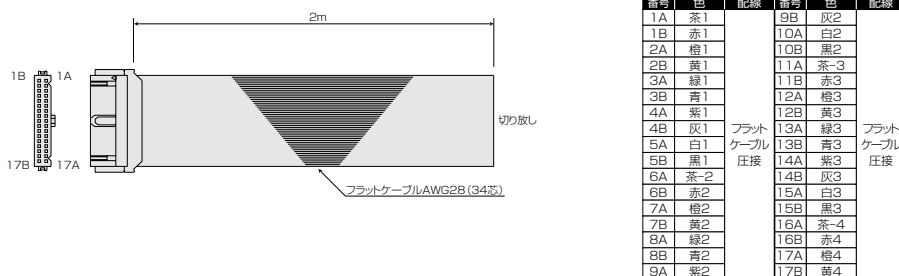
※□□□はケーブル長さ(L)を記入、最長20mまで対応例) 080=8m



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



- 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