

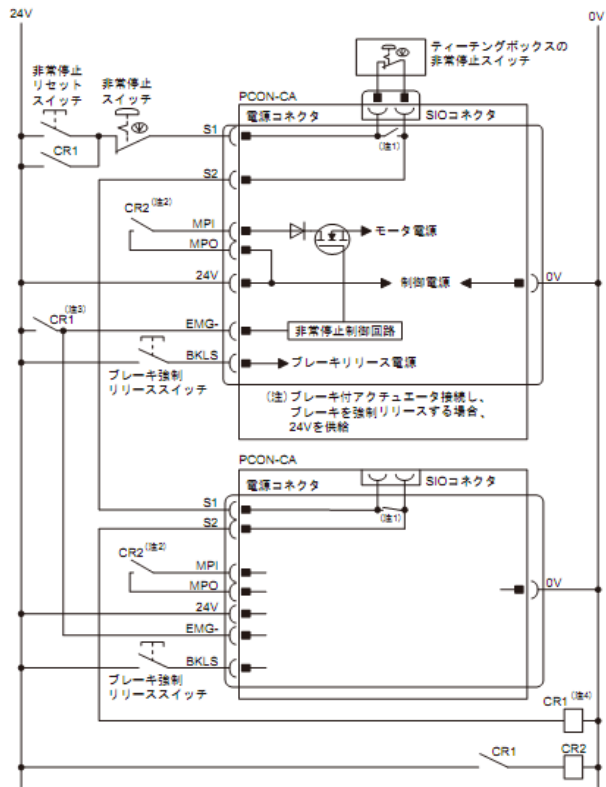
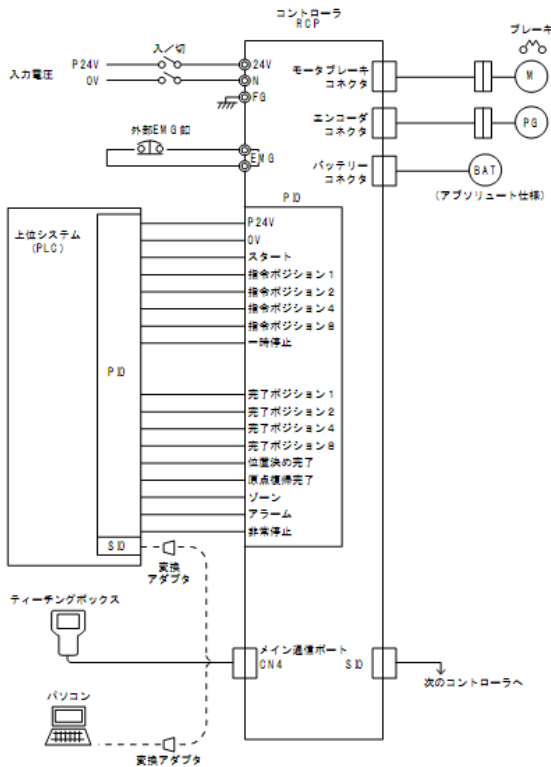


## 2. 電源・非常停止配線

RCP-CとPCON-CAの電源・非常停止回りの配線を以下に記載します。

・RCP-C

・PCON-CA



## 3. IO配線

◆RCP2-C入力信号互換モード無しの場合

RCP-CとPCON-CA信号配列に互換性はありません。

入出力信号の点数が増加し、各動作モードの信号配置(ピンアサイン)も異なります。

・RCP-C信号配列表

ピンNo.	区分	信号名	接続	ケーブル色
1	P24	+24V	電源24Vを接続します。	茶-1
2	N	0V	電源0Vを接続します。	赤-1
3	入力	スタート	移動開始信号を入力します。	橙-1
4		指令ポジション1	選択するポジションNoを入力します。	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		未使用	接続しないで下さい。	灰-1
9		未使用	接続しないで下さい。	白-1
10		②*一時停止	移動中のアクチュエータを一時停止させます。	黒-1
11	出力	未使用	接続しないで下さい。	茶-2
12		未使用	接続しないで下さい。	赤-2
13		未使用	接続しないで下さい。	橙-2
14		未使用	接続しないで下さい。	黄-2
15		未使用	接続しないで下さい。	緑-2
16		完了ポジション1	移動完了したポジションNoを出力します。	青-2
17		完了ポジション2	③又アラーム時はアラームNo.を出力します。(P.53参照)	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	④位置決め完了	移動完了後出力します。		黒-2
21	⑤原点復帰完了	原点復帰完了後出力します。	茶-3	
22	ゾーン	パラメータで設定された範囲内で出力します。	赤-3	
23	⑥*アラーム	コントローラ異常時出力します。	橙-3	
24	⑦*非常停止	非常停止時出力します。	黄-3	
25	未使用	接続しないで下さい。	緑-3	
26			青-3	

・PCON-CA信号配列表

ピン番号	区分	PIO機能	パラメータ No.25「PIOパターン選択」			
			0	1	2	3
			位置決めモード	数示モード	256点モード	512点モード
	入力	位置決め点数	64点	84点	256点	512点
		原点復帰信号	○	○	○	○
		ジョグ信号	×	○	×	×
		数示信号 (現在位置書込み)	×	○	×	×
		ブレーキ解除	○	×	○	○
	出力	移動中信号	○	○	×	×
		ゾーン信号	○	△ <sup>(注1)</sup>	△ <sup>(注1)</sup>	×
		ポジションゾーン信号	○	○	○	×
1A	24V		P24			
2A	24V		P24			
3A	-		-			
4A	-		-			
5A	入力	IN0	PC1	PC1	PC1	PC1
6A		IN1	PC2	PC2	PC2	PC2
7A		IN2	PC4	PC4	PC4	PC4
8A		IN3	PC8	PC8	PC8	PC8
9A		IN4	PC16	PC16	PC16	PC16
10A		IN5	PC32	PC32	PC32	PC32
11A		IN6	-	MODE	PC64	PC64
12A		IN7	-	JISL	PC128	P128
13A		IN8	-	JOG+	-	PC256
14A		IN9	BKRL	JOG-	BKRL	BKRL
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD
16A		IN11	HOME	HOME	HOME	HOME
17A		IN12	*STP	*STP	*STP	*STP
18A		IN13	CSTR	CSTR/PWRT	CSTR	CSTR
19A		IN14	RES	RES	RES	RES
20A	IN15	SON	SON	SON	SON	
1B	出力	OUT0	PM1 (ALM1)	PM1 (ALM1)	PM1 (ALM1)	PM1 (ALM1)
2B		OUT1	PM2 (ALM2)	PM2 (ALM2)	PM2 (ALM2)	PM2 (ALM2)
3B		OUT2	PM4 (ALM4)	PM4 (ALM4)	PM4 (ALM4)	PM4 (ALM4)
4B		OUT3	PM8 (ALM8)	PM8 (ALM8)	PM8 (ALM8)	PM8 (ALM8)
5B		OUT4	PM16	PM16	PM16	PM16
6B		OUT5	PM32	PM32	PM32	PM32
7B		OUT6	MOVE	MOVE	PM64	PM64
8B		OUT7	ZONE1	MODES	PM128	PM128
9B		OUT8 <sup>(注1)</sup>	PZONE/ZONE2	PZONE/ZONE1	PZONE/ZONE1	PM256
10B		OUT9	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS
11B		OUT10	HEND	HEND	HEND	HEND
12B		OUT11	PEND	PEND/WEND	PEND	PEND
13B		OUT12	SV	SV	SV	SV
14B		OUT13	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS
15B		OUT14	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM
16B	OUT15	LOAD/TROS *ALML	*ALML	LOAD/TROS *ALML	LOAD/TROS *ALML	
17B	-		-	-	-	
18B	-		-	-	-	
19B	0V		N	N	N	
20B	0V		N	N	N	

◆RCP2-C入力信号互換モード有りの場合

内部パラメータの変更を行う事により、入出力信号の割振りをRCP2-Cに合わせる事が可能です。  
 (システムパラメータ[PIO機能初期フラグ8SPI0]「ビット30「RCP2 PIOパターン互換モード(RCP2)」を『1』に設定)  
 但し、各信号の仕様はPCON-CAに処理に準じます。

■RCP2-C 互換モード設定有の場合の 入出力信号表

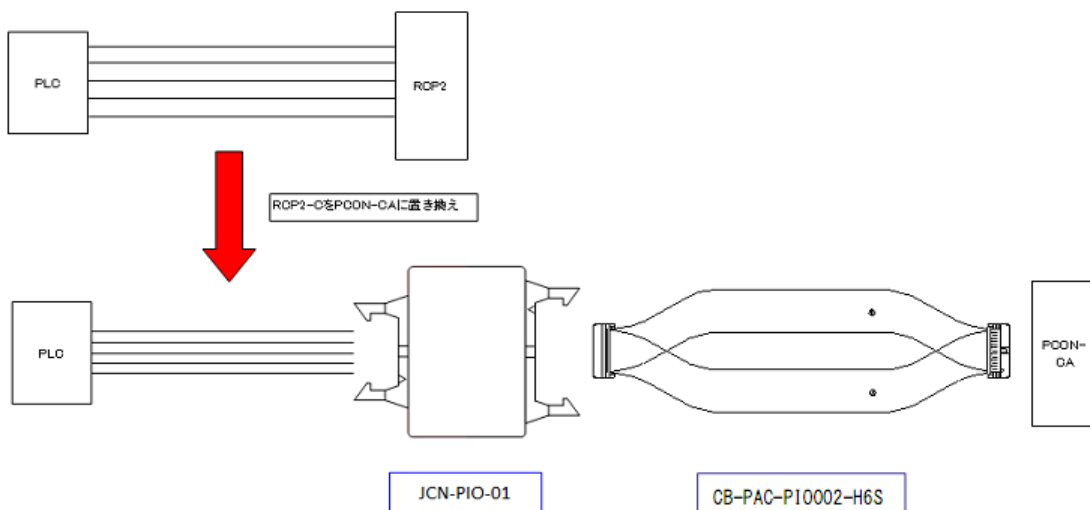
No.	0	1	2	3	4	5
Alias	Classic	Standard	64position	Two ZONE	Teach	AirCylinder
POS	16	16	64	16	16	4
ZONE	1	1	0	2	0	1

ピン番号	区分							
1A	(24V)							
2A	(24V)							
3A								
4A								
5A	入力	IN0	CSTR	PC1	PC1	PC1	PC1	STD
6A		IN1	PC1	PC2	PC2	PC2	PC2	ST1
7A		IN2	PC2	PC4	PC4	PC4	PC4	ST2
8A		IN3	PC4	PC8	PC8	PC8	PC8	ST3
9A		IN4	PC8	-	PC16	-	MODE	-
10A		IN5	-	+STP	PC32	+STP	*STP/JOG+	+STP
11A		IN6	-	CSTR	CSTR	CSTR	CSTR/PWRT	-
12A		IN7	+STP	HOME	HOME	HOME	HOME	-
13A		IN8	-	SON	+STP	SON	SON	-
14A		IN9	-	RES	RES	RES	RES/JOG-	RES
15A		IN10	-	-	-	-	-	-
16A		IN11	-	-	-	-	-	-
17A		IN12	-	-	-	-	-	-
18A		IN13	-	-	-	-	-	-
19A		IN14	-	-	-	-	-	-
20A		IN15	-	-	-	-	-	-
1B	出力	OUT0	PM1	PM1	PM1	PM1	PM1	PE0
2B		OUT1	PM2	PM2	PM2	PM2	PM2	PE1
3B		OUT2	PM4	PM4	PM4	PM4	PM4	PE2
4B		OUT3	PM8	PM8	PM8	PM8	PM8	PE3
5B		OUT4	PEND	ZONE1	PM16	ZONE1	MODES	ZONE
6B		OUT5	HEND	MOVE	PM32	ZONE2	MOVE	MOVE
7B		OUT6	ZONE1	PEND	PEND	PEND	PEND/WEND	PEND
8B		OUT7	*ALM	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND
9B		OUT8	-	SV	MOVE	SV	SV	SV
10B		OUT9	-	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM	*ALM
11B		OUT10	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS	*EMGS
12B		OUT11	-	-	-	-	-	-
13B		OUT12	-	-	-	-	-	-
14B		OUT13	-	-	-	-	-	-
15B		OUT14	-	-	-	-	-	-
16B		OUT15	-	-	-	-	-	-
17B								
18B								
19B	(0V)							
20B	(0V)							

◆IO配線の変換

下記の変換アダプタを別途ご購入いただく事で、既存のIOケーブルが流用可能になります。



4. シリアル通信による制御

シリアル通信仕様の互換性はありません。

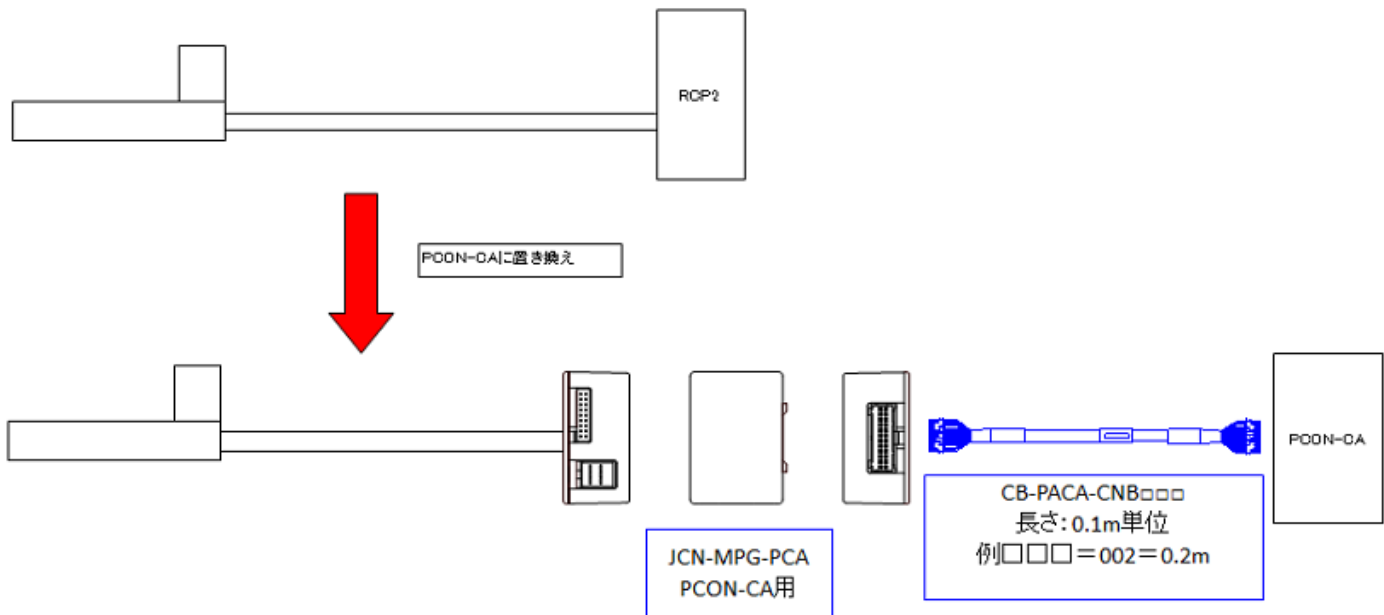
通信仕様が異なる為、シリアル通信にて制御されている場合は、上位PLCやPCのプログラムの変更が必要となります。

## 5. モータエンコーダケーブル

コントローラ側のモータ・エンコーダケーブル接続コネクタの変更に伴い、モータ・エンコーダケーブルの型式が変わります。

### ◆モータ・エンコーダケーブル変換

下記の変換アダプタを別途ご購入いただく事で、既存のモータ・エンコーダケーブルが流用可能になります。



## 6. 内部パラメータデータ

RCP-CとPCON-CAではパラメータ構造が異なる為、RCP-Cで使用していたパラメータをそのまま転送する事はできません。必要に応じて出荷時の設定から変更を実施して下さい。

## 7. データ入力ツール(ティーチングボックス・パソコン対応ソフト)

RCP-C用ティーチングボックス(RCA-T/RCA-E/RCM-T/RCM-E)はPCON-CAには使用できません。

(1) PCON-CAに接続可能なティーチングボックス

- ・TB-01
- ・CON-PTA-C
- ・CON-T

(2) パソコンソフトをお持ちの方

バージョンUPは弊社ホームページにてお使いのパソコン対応ソフトのシリアルナンバーをご登録いただければ無償で行うことが出来ます。

## 8. 機能・性能の向上

- (1) カレンダー機能によるメンテナンス機能拡充(走行距離、動作回数、アラーム発生時刻記録)
- (2) 有寿命部品である非常停止リレーを廃止し、FETによる駆動源遮断回路を搭載。
- (3) DINレール取付け仕様の追加