

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

PSEL



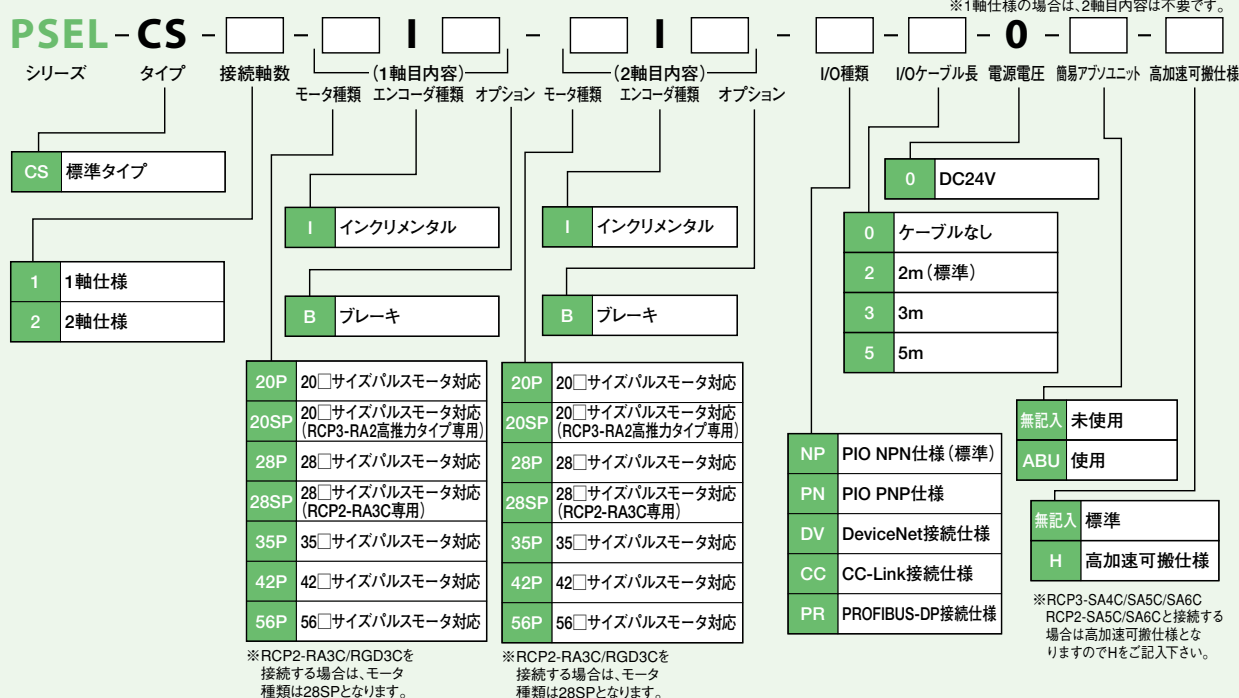
RCP3 / RCP2 用
プログラムコントローラ

機種一覧／価格

RCP3 / RCP2 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、パス動作が可能です。	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	—	
	2 軸	—	

型 式



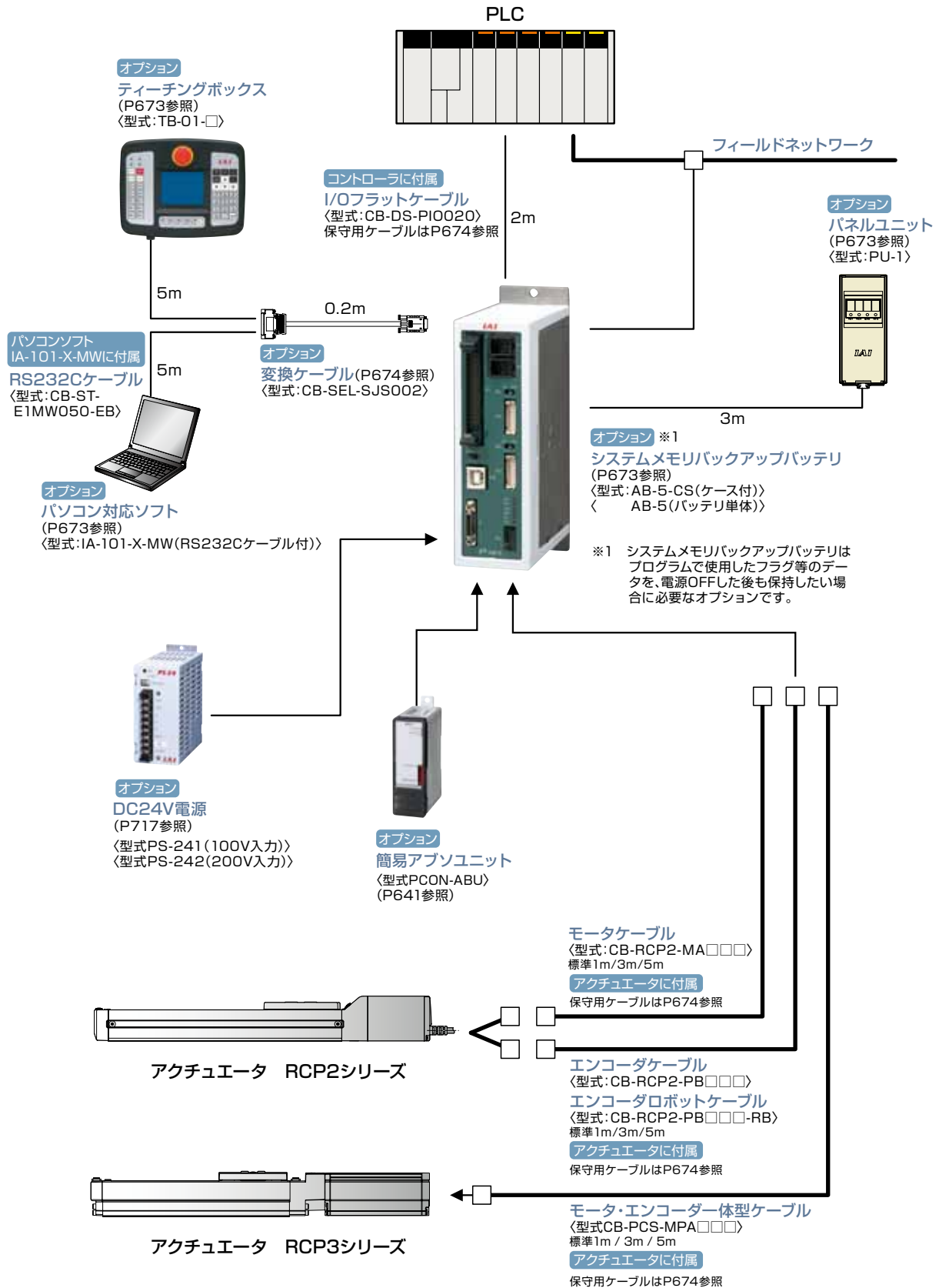
パルス
モータ

サーボ
モータ
(24V)

サーボ
モータ
(200V)

リニア
サーボ
モータ

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)

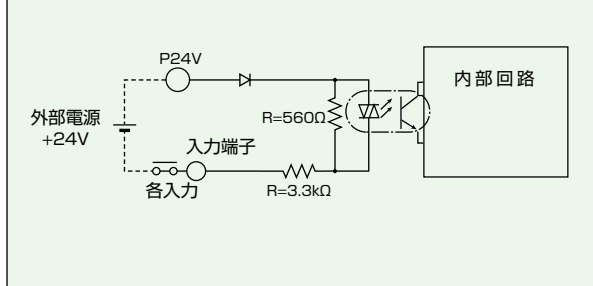
リニア
サーボ
モータ

I/O 仕様

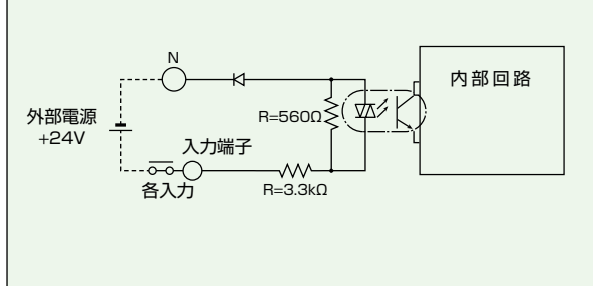
■入力部 外部入力仕様

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

NPN 仕様



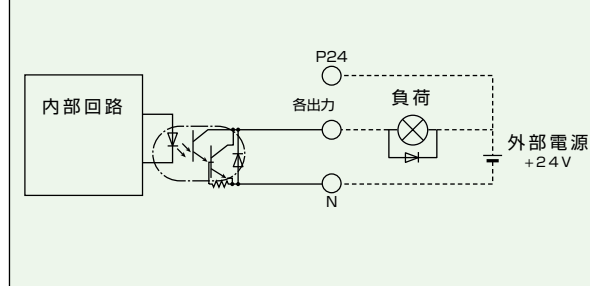
PNP 仕様



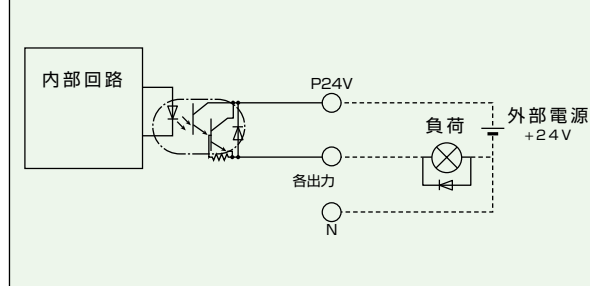
■出力部 外部出力仕様

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

NPN 仕様



PNP 仕様



I/O 機能説明

PSEL 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

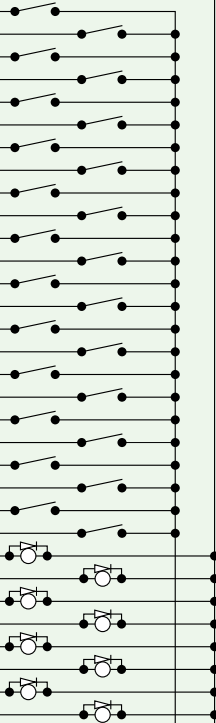
動作モード	特 長
プログラムモード	簡単な命令語で複雑な制御が可能なスーパー SEL 言語により、直線及び円滑補間動作や塗布等に最適なバス移動動作、アーチモーションやバレット動作等が簡単に出来ます。
ポジショナーモード	標準モード
	品種切替モード
	2 軸独立モード
	教示モード
	DS-S-C1 互換モード

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 <				

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	入力		24V入力	24Vを接続します。	
1B		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	—	—	
4A		021	—	—	
4B		022	—	—	
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	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	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	N	307	—	—	
17B			OV入力	OVを接続します。	

OV 24

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)

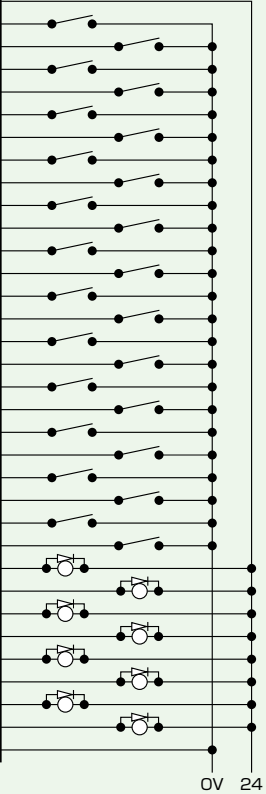
リニアサーボモータ

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	入力	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	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	出力	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	アラーム発生時に出力します。(B接点)
12B		014	ポジション/品種入力8	
13A		015	ポジション/品種入力9	
13B		300	アラーム	
14A		301	レディ	
14B		302	位置決め完了	
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	N	307	—	—
17B			OV入力	OVを接続します。

配線図

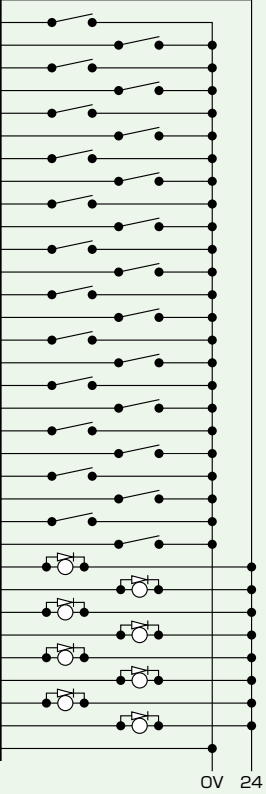


OV 24

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	入力	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	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)
5A		023	エラーリセット	
5B		000	スタート1	
6A		001	原点復帰1	
6B		002	サーボON1	
7A		003	一時停止1	
7B		004	キャンセル1	
8A	出力	005	スタート2	1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	
9A		007	サーボON2	
9B		008	一時停止2	
10A		009	キャンセル2	
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	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	
15A		303	原点復帰完了1	
15B		304	サーボON出力1	
16A		305	位置決め完了2	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。
16B		306	原点復帰完了2	
17A		307	サーボON出力2	
17B			OV入力	

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칭ング指定 (0.01mm)		イン칭ン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칭ング指定 (0.1mm)		
4A			021	イン칭ング指定 (0.5mm)		
4B			022	イン칭ング指定 (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	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	-	-			
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			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で一時的停止し、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	—	—			
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	RCP2 シリーズアクチュエータ (注 1)
	入力電圧	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 10MQ 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 ² (連続)、9.8m/s ² (断続)
制御仕様	最大接続軸出力合計	—
	位置検出方式	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	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)
	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
通信関係	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 (ハーフビッチコネクタ) / 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-RCP2-MA □□□ (最長 20m)
	エンコーダケーブル	CB-RCP2-PA □□□ (最長 20m)
一般仕様	保護機能	モータドライバ温度チェック、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)

(注 1) 高推力タイプ (RA10C)、高速タイプ (HS8C / HS8R)、防水タイプ (RCP2W-SA16) は動作出来ません。

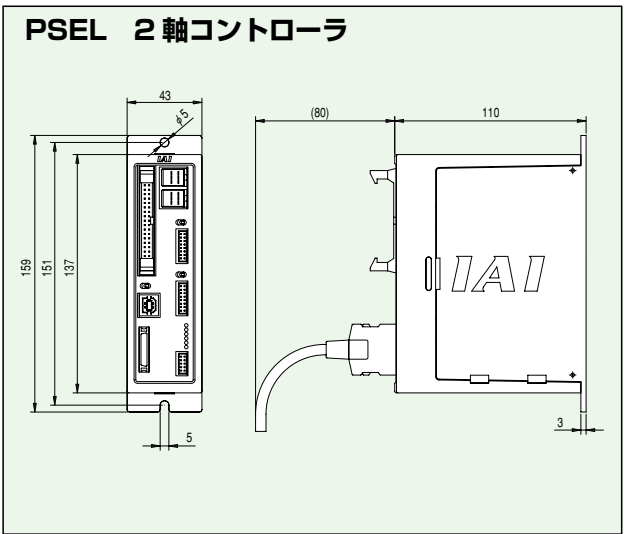
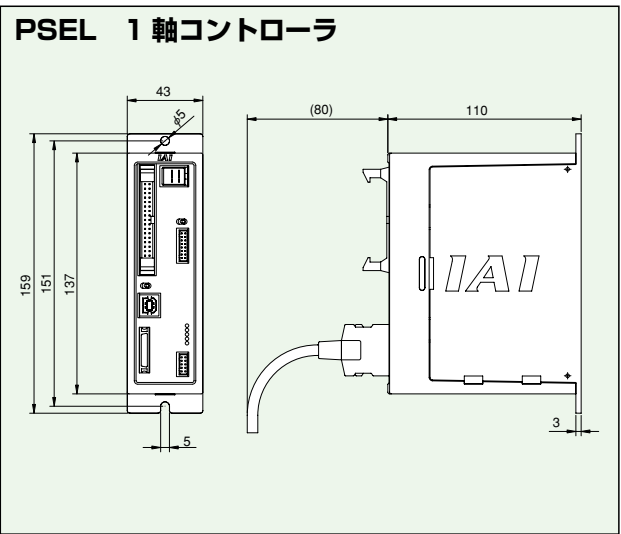
		1 軸仕様		2 軸仕様	
モータ電源 容量 (注 2)	モータ種類	定格	最大 (注 3)	定格	最大 (注 3)
	20P、(20SP) 28P、28SPモータ	0.4A	2.0A	0.8A	4.0A
	35P、42P、56SPモータ	1.2A		2.4A	

(注 2) 電源投入時の制御電源の突入電流は、5ms の間 1 軸仕様、2 軸仕様とも、約 30A の電流が流れます。

(注 3) サーボ ON 後、励磁検出動作を行います。その場合、電流は最大となります。(約 100msec)

ただし、モータ駆動電源をしゃ断後、再び、モータ駆動電源を入れた場合は、1 軸仕様は約 6.0A、2 軸仕様は約 12.0A の電流が流れます。(約 1~2msec)

外寸寸法図



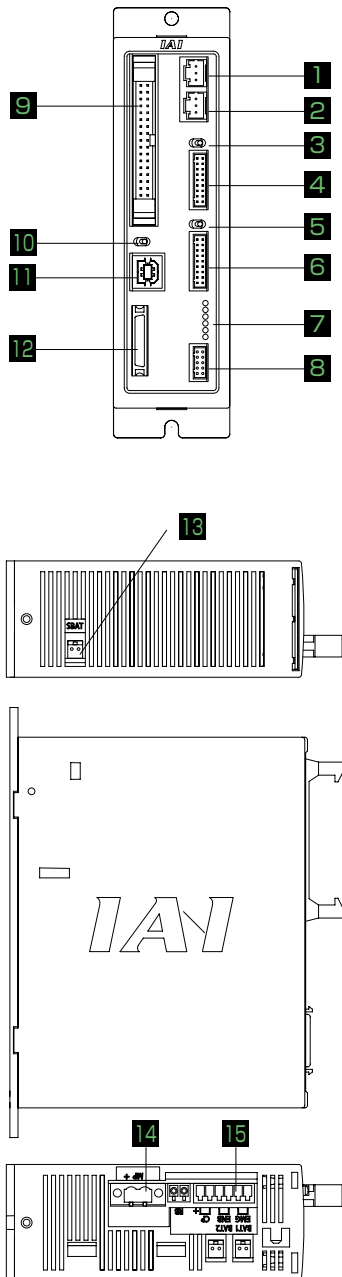
パルス
モータ

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 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 (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。

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。

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/80OUT) 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 動作で行わず、かつ、MANU モードでは外部 IO との自動運転は行えません。

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、専用の交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 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。

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

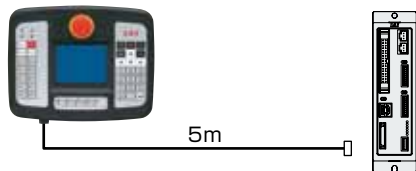
オプション

■ティーチングボックス

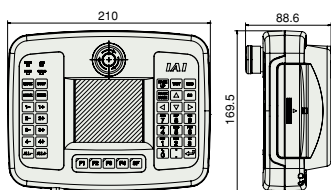
■特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ等の機能を備えた教示装置です。

■型式 **TB-01-□**

■構成



■外形寸法



■仕様

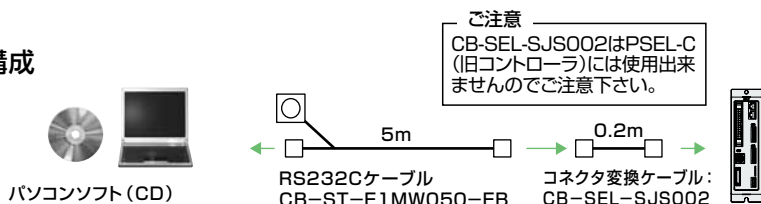
定格電圧	24V DC
消費電力	3.6W 以下 (150mA 以下)
使用周囲温度	0~50℃
使用周囲湿度	20~85%RH (ただし結露なきこと)
耐環境性	IP40 (初期状態において)
重量	507g (TB-01-N本体のみの場合)

■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

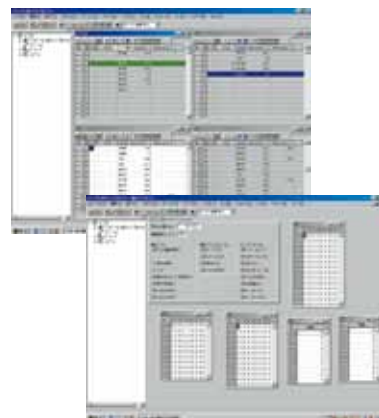


■型式 **IA-101-X-USBS** (USBケーブル付)

■構成



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

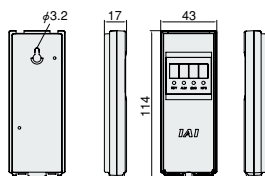


ご注意
PSELコントローラに使用出来るのは Ver.7.0.0.0以降になります。

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)



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)



ダミープラグ

■特長 PSEL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ティーチ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-USBSの付属品です)

■型式 **DP-4S**



※PSEL-Cには使用出来ません。

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

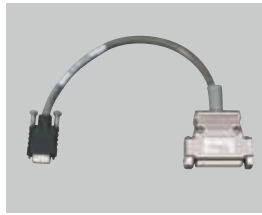
USBケーブル

- **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-USBMW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、PSELコントローラのティーチングコネクタ (ハーブピッチ) 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)



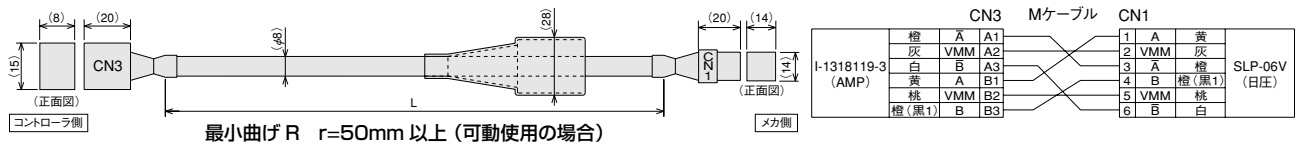
※PSEL-Cには使用出来ません。

メンテナンス部品

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

モータロボットケーブル

- 型式** **CB-RCP2-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-RCP2-PB** / **CB-RCP2-PB** -**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 まで対応例) 080=8m

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

