

コント
ローラPMEC
AMECPSEP
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

SSEL

RCS2 用
プログラムコントローラ

機種一覧／価格

RCS2 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、シンクロ動作が可能です。	最大 20000 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	20000 点	

			20 ~ 150W	200W	300 ~ 400W	600W	750W
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	—	—	—	—	—

※ 2 軸仕様はモータ W 数の大きな軸の方で選定して下さい。

型 式

SSEL - CS

シリーズ

タイプ

接続軸数

(1軸目内容)

モータ種類

エンコーダ種類

オプション

(2軸目内容)

モータ種類

エンコーダ種類

オプション

I/O種類

I/Oケーブル長

電源電圧

※1軸仕様の場合は、2軸目内容は不要です。

1 単相AC100V

2 単相AC200V

0 ケーブルなし

2 2m

3 3m

5 5m

CS 標準タイプ

1 1軸仕様

2 2軸仕様

12 12Wサーボモータ

20 20Wサーボモータ

30D RCS2用30Wサーボモータ

30R RS用30Wサーボモータ

60 60Wサーボモータ

100 100Wサーボモータ

150 150Wサーボモータ

200 200Wサーボモータ

300 300Wサーボモータ

400 400Wサーボモータ

600 600Wサーボモータ

750 750Wサーボモータ

B ブレーキ

C クリープセンサ

HA 高加減速仕様

L 原点センサ/LS対応

M マスター軸指定

I インクリメンタル

A アブソリュート

I インクリメンタル

A アブソリュート

B ブレーキ

C クリープセンサ

HA 高加減速仕様

L 原点センサ/LS対応

S スレーブ軸指定

NP PIO NPN仕様(標準)

PN PIO PNP仕様

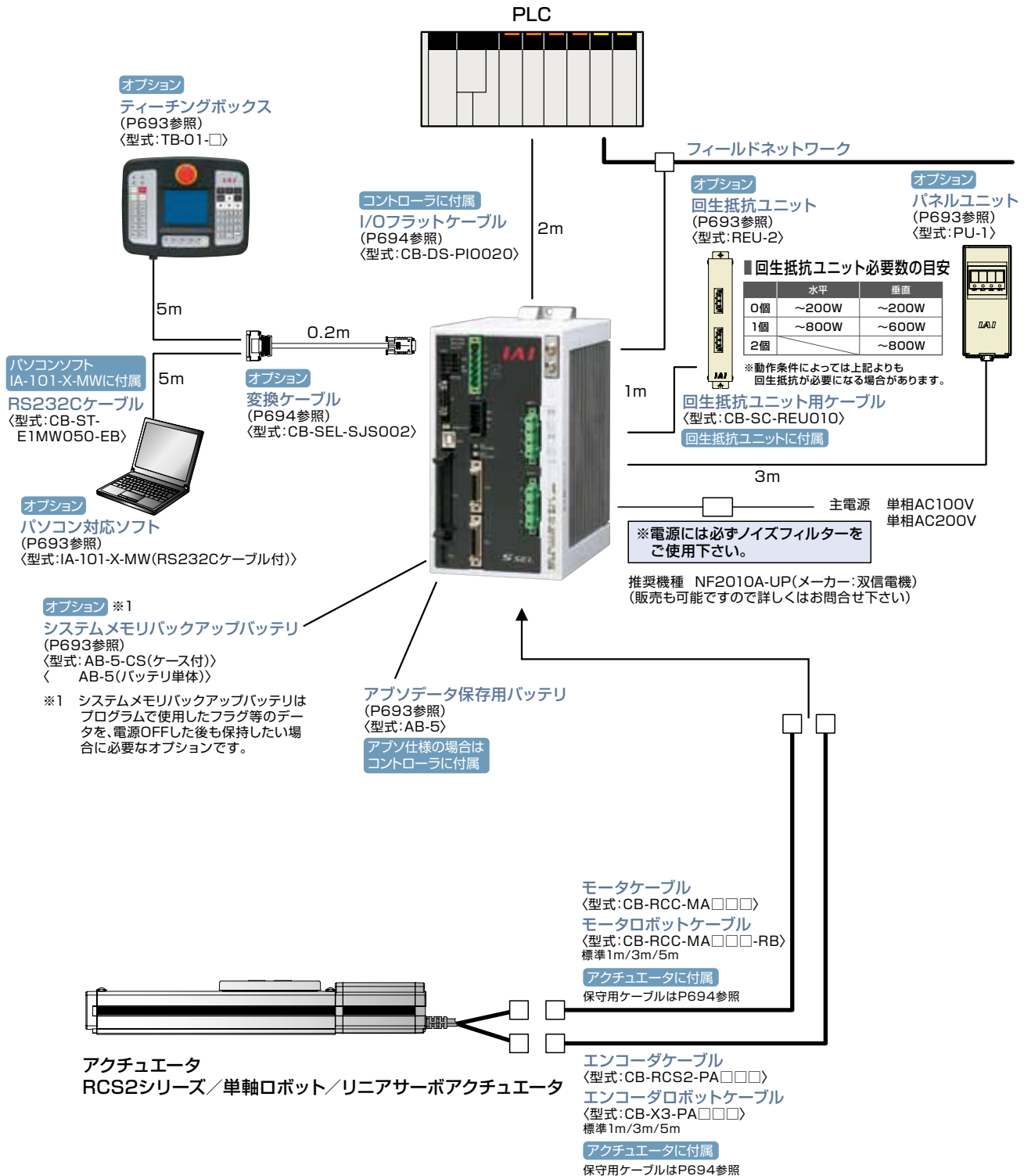
DV DeviceNet接続仕様

CC CC-Link接続仕様

PR PROFIBUS-DP接続仕様

※ 1軸仕様の場合は、2軸目内容は不要です。

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

パルス
モータ

サーボ
モータ
(24V)

サーボ
モータ
(200V)

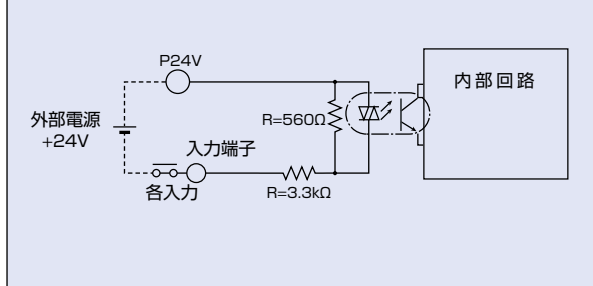
リニア
サーボ
モータ

I/O 仕様

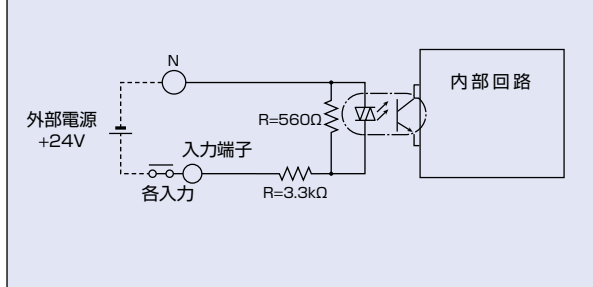
■入力部 外部入力仕様

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



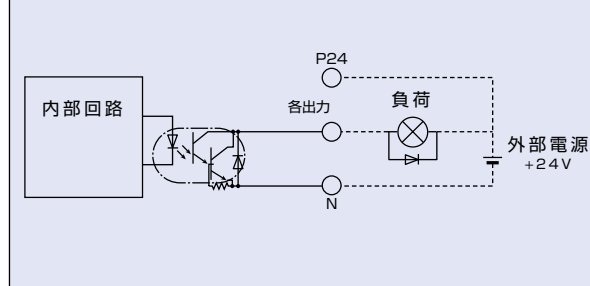
PNP 仕様



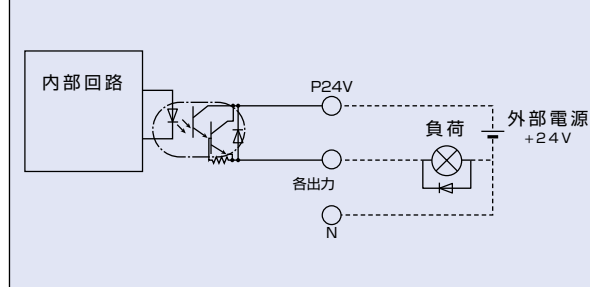
■出力部 外部出力仕様

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

SSEL 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パス移動動作、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	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		24V入力	24Vを接続します。		
1B		016	プログラムNo.1 選択	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)		
2A		017	プログラムNo.2 選択			
2B		018	プログラムNo.4 選択			
3A		019	プログラムNo.8 選択			
3B		020	プログラムNo.10 選択			
4A		021	プログラムNo.20 選択			
4B		022	プログラムNo.40 選択			
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	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	001	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			002	汎用入力		
7A			003	汎用入力		
7B			004	汎用入力		
8A			005	汎用入力		
8B			006	汎用入力		
9A			007	汎用入力		
9B			008	汎用入力		
10A			009	汎用入力		
10B			010	汎用入力		
11A			011	汎用入力		
11B			012	汎用入力		
12A		013	汎用入力			
12B		014	汎用入力			
13A	015	汎用入力				
13B	汎用出力	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	汎用出力	プログラムの命令語で自由にON/OFFが出来ます。		
15A		303	汎用出力			
15B		304	汎用出力			
16A		305	汎用出力			
16B		306	汎用出力			
17A		307	汎用出力			
17B	N		OV入力	OVを接続します。		

OV 24

ポジショナー標準モード

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		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	ポジション入力14			—
4A		021	ポジション入力15			—
4B		022	ポジション入力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		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	アラーム発生時に出力します。(B接点) 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。 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。 原点復帰が完了すると出力します。 サーボON状態の時出力します。 押し付け動作が完了した時点で出力します。 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。 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。			
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				
15B	304	サーボON出力				
16A	305	押し付け完了				
16B	306	システムバッテリーエラー				
17A	307	アプソバッテリーエラー				
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

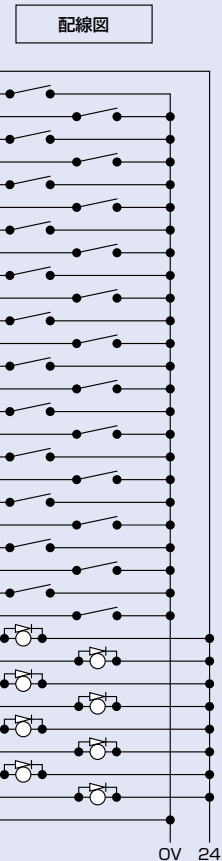
サーボ
モータ
(24V)

サーボ
モータ
(200V)

リニア
サーボ
モータ

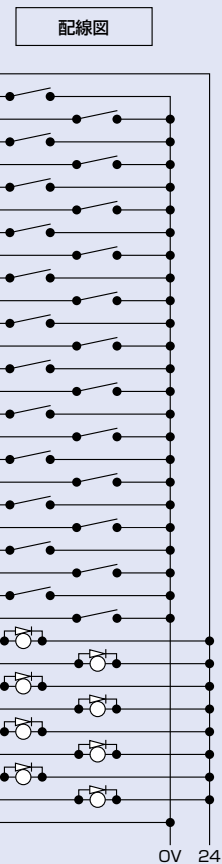
ポジションナー品種切替モード

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	入力		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	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) 選択したポジションNo.へ移動を開始します。 原点復帰を行ないます。 サーボON/OFFの切替を行ないます。
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	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。 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。 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。
6A		001	原点復帰	
6B		002	サーボON	
7A		003	押し付け	
7B		004	一時停止	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。
8A		005	キャンセル	
8B	006	補間設定		
9A	007	ポジション/品種入力1		
9B	008	ポジション/品種入力2	アラーム発生時に出力します。(B接点) 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。 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。 原点復帰が完了すると出力します。 サーボON状態の時出力します。	
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	押し付け動作が完了した時点で出力します。 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。 アンプバッテリーエラー OV入力	
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		
13B	出力	300	アラーム	アンプ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。 OVを接続します。
14A		301	レディ	
14B		302	位置決め完了	
15A		303	原点復帰完了	
15B		304	サーボON出力	
16A		305	押し付け完了	
16B		306	システムバッテリーエラー	
17A	N	307	アンプバッテリーエラー	
17B			OV入力	



ポジションナー 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	入力		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	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) 1軸目の選択したポジションNo.へ移動を開始します。 1軸目の原点復帰を行ないます。 1軸目のサーボON/OFFの切替を行ないます。 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。 1軸目の移動キャンセルを行ないます。
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	
6A		001	原点復帰1	
6B		002	サーボON1	2軸目の選択したポジションNo.へ移動を開始します。 2軸目の原点復帰を行ないます。 2軸目のサーボON/OFFの切替を行ないます。 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。 2軸目の移動キャンセルを行ないます。
7A		003	一時停止1	
7B		004	キャンセル1	
8A		005	スタート2	
8B		006	原点復帰2	
9A	出力	007	サーボON2	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。
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	
11A		011	ポジション入力2	
11B		012	ポジション入力3	アラーム発生時に出力します。(B接点) 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。 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。 1軸目の原点復帰が完了すると出力します。 1軸目のサーボON状態の時出力します。 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。 2軸目の原点復帰が完了すると出力します。 2軸目のサーボON状態の時出力します。
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	
14A		301	レディ	OVを接続します。
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	
16B	N	306	原点復帰完了2	
17A		307	サーボON出力2	
17B			OV入力	



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			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			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			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	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	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	ポジションNo.2000		—
2B			018	ポジションNo.4000		—
3A			019	ポジションNo.8000		—
3B			020	ポジションNo.10000		—
4A			021	ポジションNo.20000		—
4B			022	NC(※1)		—
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	アラーム発生時に出力します。(A接点) 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。 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。			
13B	300	アラーム				
14A	301	レディ				
14B	302	位置決め完了				
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。	OV	

(※1) 入力をOFFにする必要があります。必ず未接続にして下さい。

OV 24

(※1) 入力をOFFにする必要があります。必ず未接続にしてください。

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)

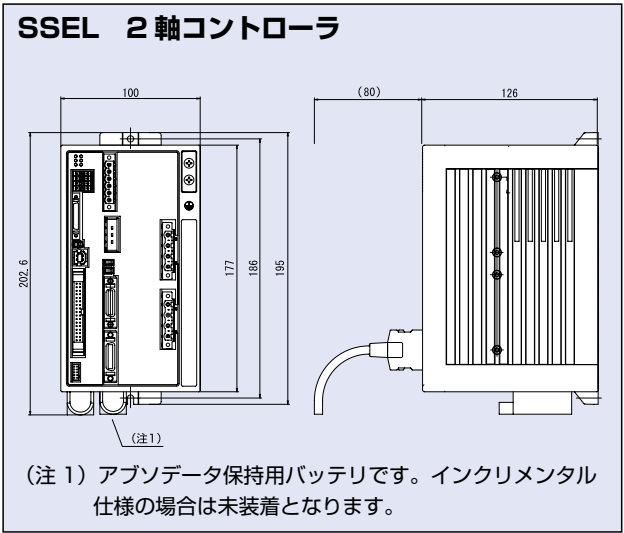
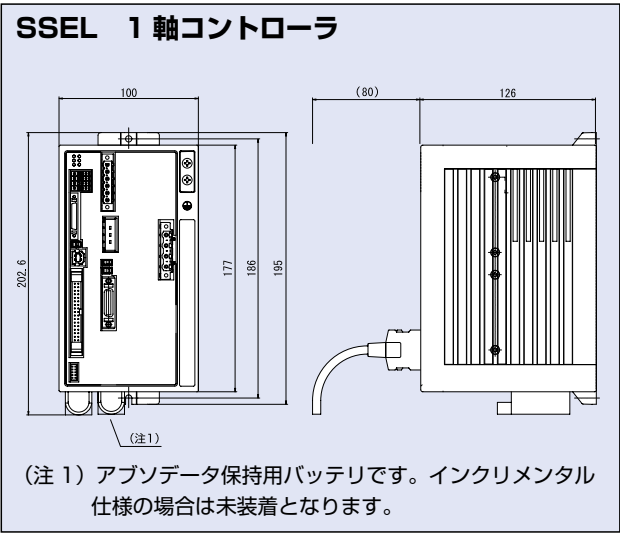
サーボ
モータ
(200V)

リニア
サーボ
モータ

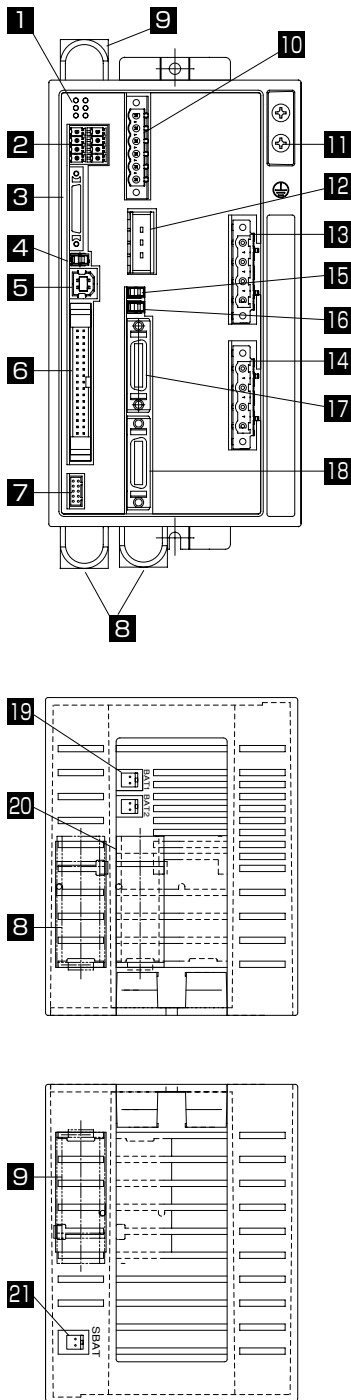
仕様表

項目		仕様	
基本仕様	接続アクチュエータ	RCS2 シリーズアクチュエータ／単軸ロボット／リニアサーボアクチュエータ	
	入力電源	単相 AC100 ～ 115V ±10%	単相 AC200 ～ 230V ±10%
	電源容量	最大 1660VA (400W、2 軸動作の場合)	
	絶縁耐圧	DC500V 10MQ 以上	
	耐電圧	AC500V 1 分間	
	突入電流	制御電源 15A / モータ電源 37.5A	制御電源 30A / モータ電源 75A
	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	制御軸数	1 軸 / 2 軸	
	最大接続軸出力合計	400W	800W
	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	128 点	
	プログラムステップ数	9999 ステップ	
	マルチタスクプログラム数	8 点	
	位置決め点数	20000 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-RCC-MA □□□ (最長 20m)	
一般仕様	エンコーダケーブル	CB-RCS2-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	1.4kg	
	外形寸法	100mm (W) × 202.6mm (H) × 126mm (D)	

外形寸法図



各部名称



1 状態表示 LED

コントローラの動作状態を示す LED です。表示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。

2 システム I/O コネクタ

非常停止／イネーブル入力／ブレーキ電源入力等のコネクタです。

3 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。

4 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。

5 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。

6 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 ピンフラットケーブルコネクタです。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。

7 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。

8 アブソデータバックアップバッテリー

アブソリュート仕様の軸を動作する場合、電源を切断しても位置データを保持しておくためのバッテリーです。

9 システムメモリバックアップバッテリー (オプション)

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なバッテリーです。バッテリーはオプションとなりますので、必要な場合のみご注文下さい。

10 電源コネクタ

AC 電源接続用コネクタ。制御電源とモータ電源が分割入力となっています。

11 接地ビス

保護用接地用ビス。必ず接地して下さい。

12 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。

13 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。

14 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。

15 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。

16 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。

17 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。

18 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。

19 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 1 軸目のアブソデータバックアップバッテリーを接続するコネクタです。

20 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 2 軸目のアブソデータバックアップバッテリーを接続するコネクタです。

21 システムメモリバックアップバッテリー接続コネクタ

システムメモリバックアップバッテリーを接続するコネクタです。

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

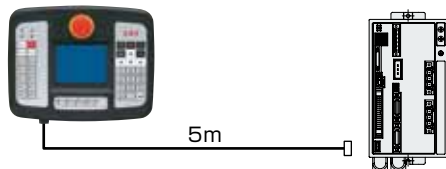
オプション

ティーチングボックス

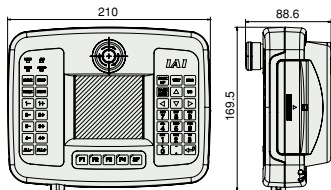
■特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ等の機能を備えた教示装置です。

■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)

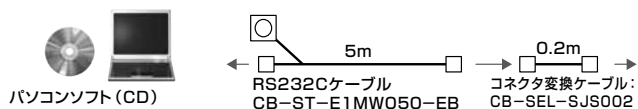
パソコン対応ソフト (Windows専用)

■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)
IA-101-X-MW (RS232Cケーブル付)

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

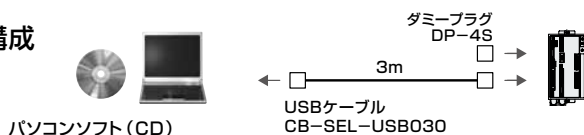
■構成



ご注意
CB-SEL-SJS002はPSEL-C (旧コントローラ) には使用出来ませんのでご注意ください。

■型式 **IA-101-X-USBS** (USBケーブル付)

■構成



ご注意
ダミープラグDP-4SはPSEL-C (旧コントローラ) には使用出来ませんのでご注意ください。

ご注意
SSELコントローラに使用出来るのはVer.6.0.0.0以降になります。

回生抵抗ユニット

■特長 モーターが減速する際に発生する回生電流を熱に変換するユニットです。動作するアクチュエータの合計W数を右表でご確認頂き、回生抵抗が必要な場合はご用意下さい。

■型式 **REU-2** (SCON/SSEL用)

■仕様

本体質量	0.9kg
内蔵回生抵抗値	220Ω 80W
本体-コントローラ 接続ケーブル (付属品)	CB-SC-REU010 (SSEL用)

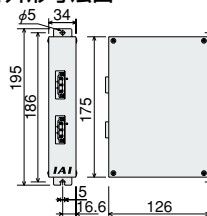
■必要数の目安

	水平	垂直
0個	～200W	～200W
1個	～800W	～600W
2個	～800W	～800W

※動作条件によっては上記よりも回生抵抗が必要になる場合があります。

※回生ユニットが2個必要な場合は、REU-2とREU-1 (P711参照) を1個ずつ手配して下さい。

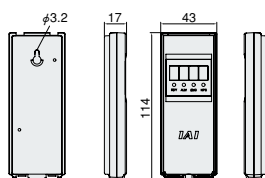
■外形寸法図



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)



オプション

ダミープラグ

■特長 SSEL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**



※SSEL-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)

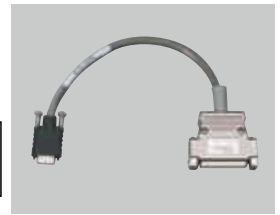
■型式 **CB-SEL-USB030** (ケーブル長さ3m)



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、SSEL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)



※SSEL-Cには使用出来ません。

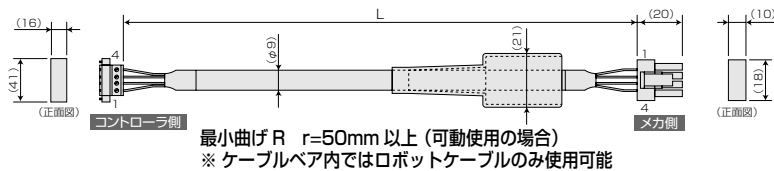
メンテナンス部品

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

モータケーブル／モータロボットケーブル

型式 **CB-RCC-MA** □□□ / **CB-RCC-MA** □□□ **-RB**

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 30m まで対応例) 080=8m

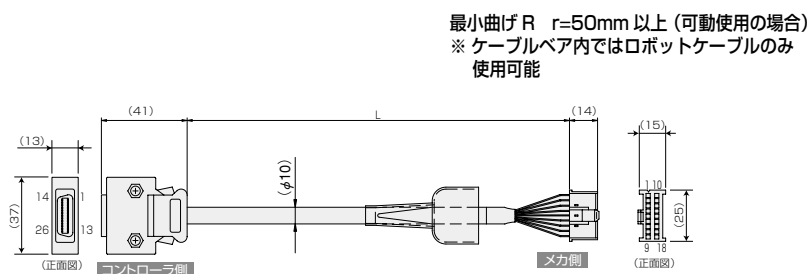


配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
0.75sq	緑	PE	1	1	U	赤	0.75sq (圧着)
	赤	U	2	2	V	白	
	白	V	3	3	W	黒	
	黒	W	4	4	PE	緑	

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-RCS2-PA** □□□ / **CB-X3-PA** □□□

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 30m まで対応例) 080=8m

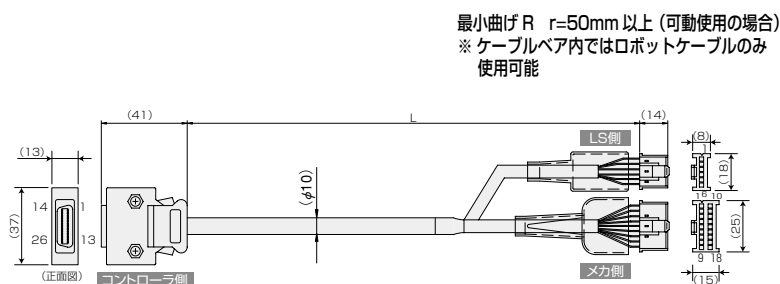


配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
AWG26 (ハンダ付)	緑	PE	1	1	U	赤	AWG26 (圧着)
	赤	U	2	2	V	白	
	白	V	3	3	W	黒	
	黒	W	4	4	PE	緑	

RCS2-RT6/RT6R/RT7R/RA13R 用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-RCS2-PLA** □□□ / **CB-X2-PLA** □□□

※□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 30m まで対応例) 080=8m

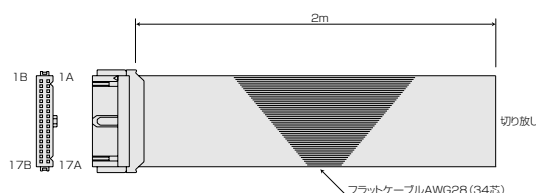


配線	色	信号	No.	No.	信号	色	配線
AWG26 (ハンダ付)	緑	PE	1	1	U	赤	AWG26 (圧着)
	赤	U	2	2	V	白	
	白	V	3	3	W	黒	
	黒	W	4	4	PE	緑	

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



番号	色	配線	番号	色	配線
1A	赤1	9B	灰2		
1B	赤1	10A	灰2		
2A	黄1	10B	黒2		
3A	緑1	11A	赤3		
4A	青1	11B	赤3		
5A	白1	12A	黒3		
6A	赤2	13A	緑3		
7A	黄2	13B	青3		
8A	緑2	14A	紫3		
9A	紫2	14B	灰3		
		15A	白3		
		15B	黒3		
		16A	赤4		
		16B	赤4		
		17A	黄4		
		17B	黄4		