

C-780シリーズ
ステッピング&サーボモータ用
1軸コントローラ

C-780SAv2

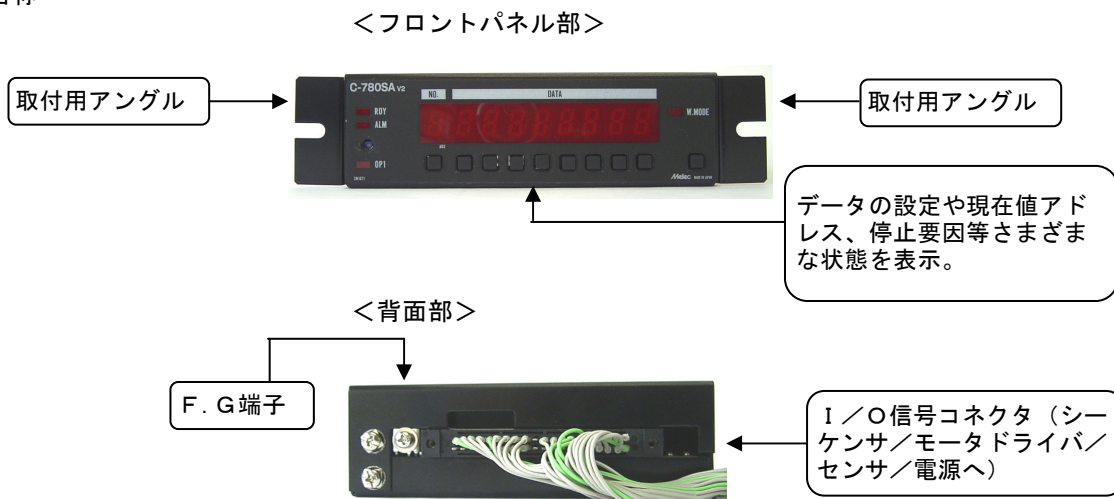


■仕様一覧表

モータコントロール仕様	制御軸数 データプログラム容量 データプログラム設定 出力周波数(SPEED) パルス数 加減速レート(RATE) 加減速形式 出力仕様 データバックアップ	1軸 8-INDEX/軸 パル 1Hz~1.6MHz 0~8,388,607(相対パルス)、±8,388,607(絶対パルス) 1000~0.01ms/1000PPS 台形 2パルス/1パルス(TTLインターフェース) E ² PROM
ドライブ仕様	絶対パルスDRIVE(INDEX) 相対パルスDRIVE(INDEX) 連続DRIVE(SCAN) リターンDRIVE(RTN) 機械原点検出(ORG) 残パルスDRIVE(REST) センサDRIVE(SENSOR)	目的ADDRESSまでの位置決めDRIVE 指定移動量までの位置決めDRIVE START信号(パルからはキ)入力間、連続DRIVE 電気原点(R.P.SET位置)に復帰するDRIVE 自動的に機械原点を検出するDRIVE(7種類の検出方式) STOP信号で途中減速停止後の残りDRIVE分位置決めDRIVE センサ信号入力で減速や停止を行うDRIVE(2種類の検出方式)
制御信号	入力仕様 出力仕様	スタート信号、ストップ信号、リセット信号、リミット信号、原点信号、センサドライブ用信号、サーボエラー信号、動作指定信号 etc. (フォトカウ入力DC+24V) ステータス信号、サーボリセット信号、動作エラー etc. (オープンコレクタ出力・フォトカウ絶縁DC+24V)
その他		SERVO DRIVER対応機能/ORIGIN DRIVE方向切り替え機能/高速ORIGIN切り替え機能/mm単位設定機能/自動R.P.SET機能、他
コネクタ仕様		40PINコネクタ、FCN-365P040-AU(富士通)
寸法/質量		W110 X D130 X H35(mm)/約0.6Kg
電源電圧		DC+24V±2V、0.15A以下
使用周囲温度/湿度		0°C ~ +40°C / 80%RH以下(非結露)

■接続

◆各部名称



◆入出力信号

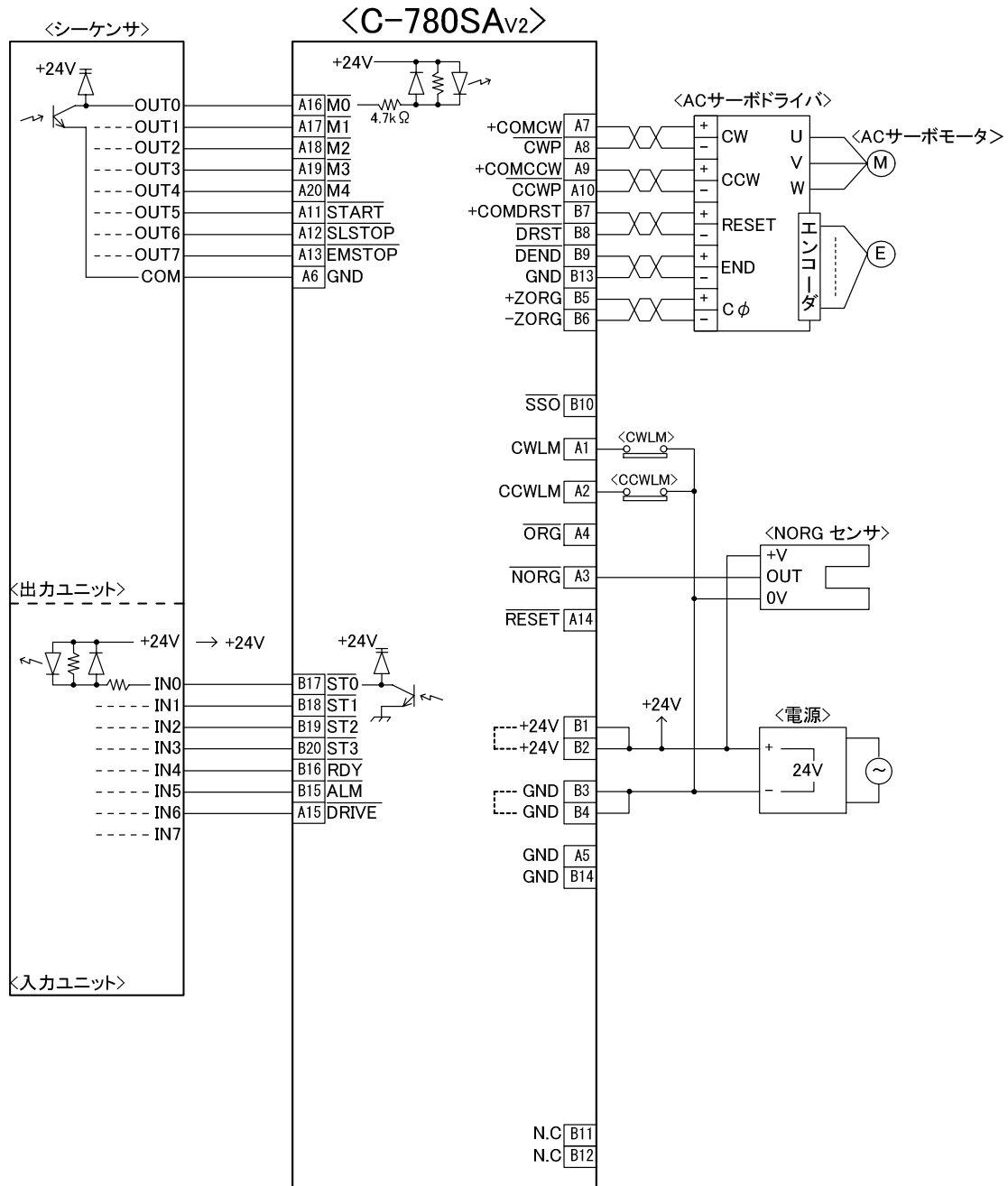
◇I/O信号コネクタ

- ・コネクタ…FCN-365P040-AU(富士通製)
- ・適合コネクタ…FCN-361J040-AU(富士通製:付属品2.54mmピッチ半田付けタイプ)

◇信号表

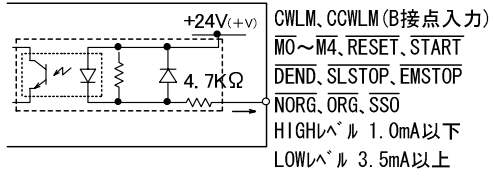
I/O信号コネクタ			
No.	信号名	方向	説明
A1	CWLM	入	+(CW)方向 LIMIT信号
A2	CCWLM	入	-(CCW)方向 LIMIT信号
A3	NORG	入	機械原点近傍信号
A4	ORG	入	機械原点信号
A5	GND	-	リターン GND
A6	GND	-	
A7	+COMCW	出	ⒸWP用 +COMMONライン
A8	ⒸWP/POUT	出	+(CW)方向 PULSE出力/PULSE出力
A9	+COMCCW	出	ⒸⒸWP用 +COMMONライン
A10	ⒸⒸWP/CWSEL	出	-(CCW)方向 PULSE出力/方向指定出力
A11	START	入	動作のSTART信号
A12	SLSTOP	入	減速停止信号
A13	EMSTOP	入	急停止信号
A14	RESET	入	本体を初期状態にする信号
A15	DRIVE	出	パルス出力中である事を示す信号
A16	M0	入	動作指定信号
A17	M1	入	
A18	M2	入	
A19	M3	入	
A20	M4	入	
No.	信号名	方向	説明
B1	+24V	入	+24V電源
B2	+24V	入	
B3	GND	-	+24V電源GND及びリターンGND
B4	GND	-	
B5	+ZORG	入	SERVO DRIVER +Z相信号
B6	-ZORG	入	SERVO DRIVER -Z相信号
B7	+COMDRST	出	DRST用 +COMMONライン
B8	DRST	出	SERVO DRIVER偏差カウンタのリセット信号
B9	DEND	入	SERVO DRIVERからのEND信号 (位置決め完了信号)
B10	SS0	入	SENSOR DRIVE時の減速/停止信号
B11	N.C	-	使用禁止
B12	N.C	-	使用禁止
B13	GND	-	リターンGND
B14	GND	-	
B15	ALM	出	CWLM, CCWLM, EMSTOP信号により DRIVEが停止した場合、出力
B16	RDY	出	シーケンサからの指令待ち信号
B17	ST0	出	ステータス信号
B18	ST1	出	
B19	ST2	出	
B20	ST3	出	

◆接続例

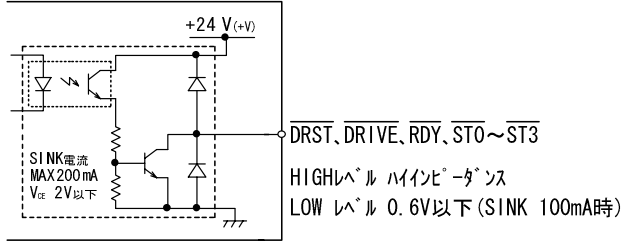


◆入出力回路

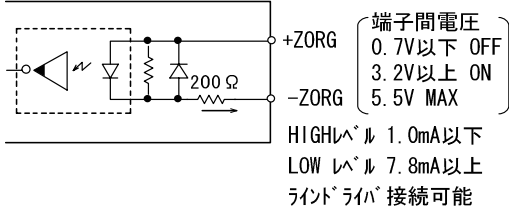
◇入力回路 1



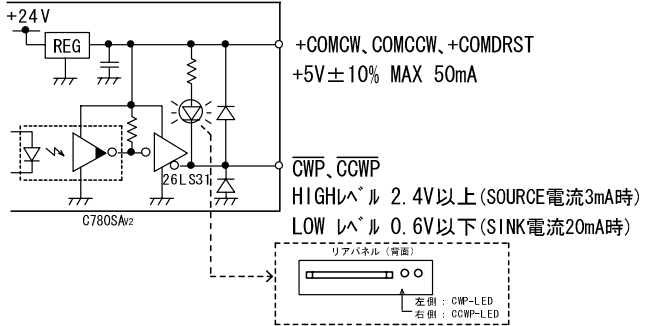
◇出力回路 1



◇入力回路 2



◇出力回路 2



■寸法図 (単位: mm)

