

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-781Sv1

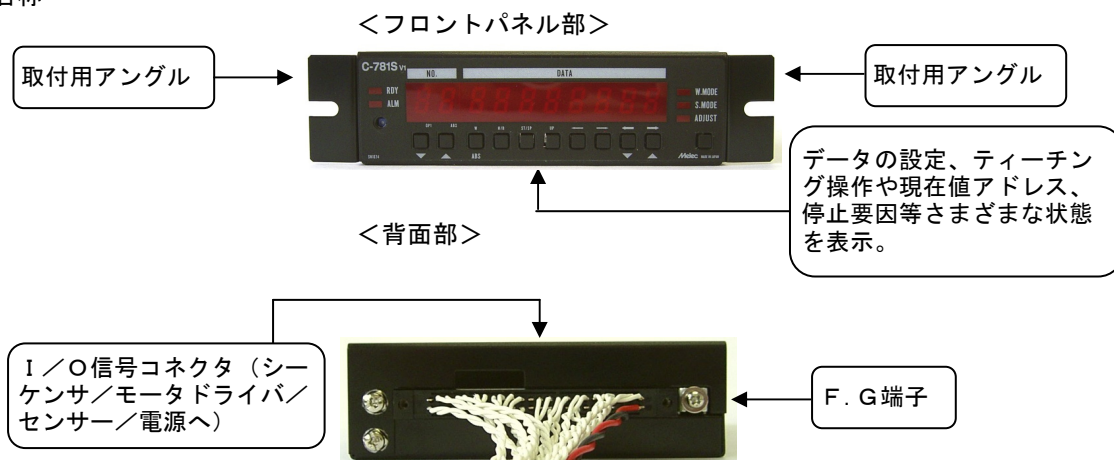


■仕様一覧表

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 25-INDEX/軸 パルス 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/S字 2パルス/1パルス(ラインドライブ/TTLインターフェース接続可能) 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) 近回りDRIVE センサDRIVE(SENSOR) END PULSE DRIVE	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(パルスからはキ)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 回転系制御で目的値に近い回転方向を自動選択してDRIVE センサ信号入力で減速や停止を行うDRIVE(4種類の検出方式) INDEX DRIVE(S字)においてPULSE停止時のモータリングを抑制するDRIVE
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、サーボエント信号、動作指定信号 etc. (フォトカプラ入力DC+24V) 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・フォトカプラ絶縁DC+24V)
その他		ティーチング(パルスより)/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(角度)単位設定機能/信号CHECK機能/自動R.P.SET機能/オペレーションマスク機能(OP.MASK)、他
コネクタ仕様		48PINコネクタ、FCN-365P048-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

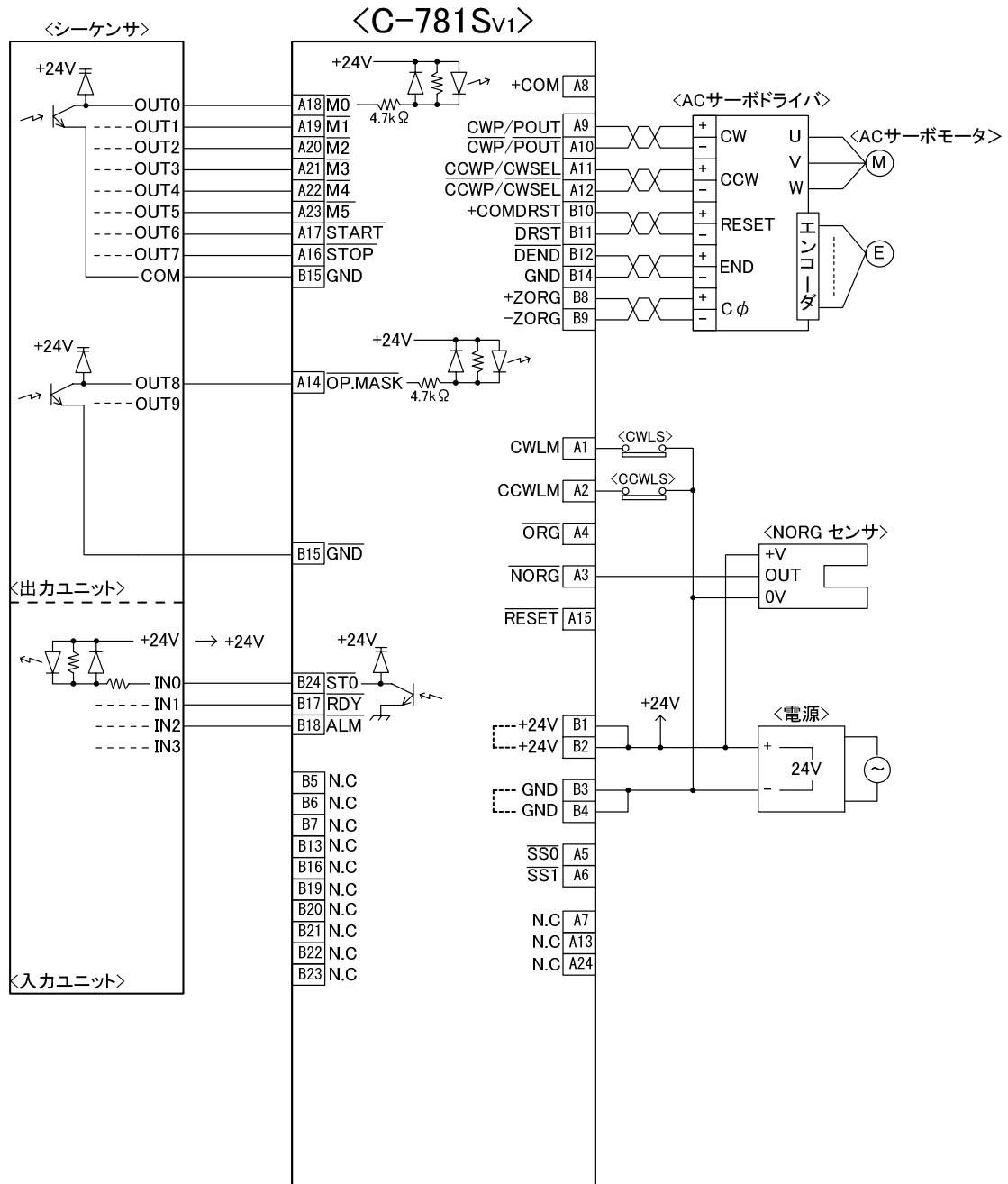
◇I/O信号コネクタ

- ・コネクタ…FCN-365P048-AU(富士通製)
- ・適合コネクタ…FCN-361J064-AU(富士通製:付属品2.54mmピッチ半田付けタイプ)

◇信号表

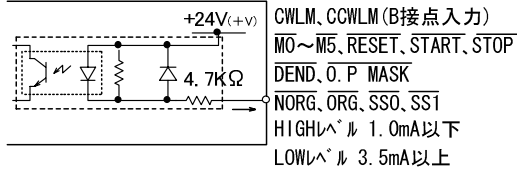
I/O信号コネクタ							
No.	信号名	方向	説明	No.	信号名	方向	説明
A1	CWLM	入	+(CW)方向 LIMIT信号	B1	+24V	入	DC24V電源
A2	CCWLM	入	-(CCW)方向 LIMIT信号	B2	+24V	入	
A3	NORG	入	機械原点近傍信号	B3	GND	—	電源GND 及び リターンGND
A4	ORG	入	機械原点信号	B4	GND	—	
A5	SS0	入	SENSOR DRIVEのセンサ0信号	B5	N. C	—	使用禁止
A6	SS1	入	SENSOR DRIVEのセンサ1信号	B6	N. C	—	使用禁止
A7	N. C	—	使用禁止	B7	N. C	—	使用禁止
A8	+COM	出	CWP, CCWP用+COMMON	B8	+ZORG	入	エンコーダ +Z相信号
A9	CWP/POUT	出	+(CW)方向 正論理PULSE出力 /正論理PULSE出力	B9	-ZORG	入	エンコーダ -Z相信号
A10	CWP/POUT	出	+(CW)方向 負論理PULSE出力 /負論理PULSE出力	B10	+COMDRST	出	DRST用 +COMMON
A11	CCWP/CWSEL	出	-(CCW)方向 正論理PULSE出力 /正論理方向指定出力	B11	DRST	出	偏差COUNTER CLEAR信号
A12	CCWP/CWSEL	出	-(CCW)方向 負論理PULSE出力 /負論理方向指定出力	B12	DEND	入	位置決め完了信号
A13	N. C	—	使用禁止	B13	N. C	—	使用禁止
A14	OP. MASK	入	パネル操作の禁止信号	B14	GND	—	リターンGND
A15	RESET	入	本体を初期状態にする信号	B15	GND	—	
A16	STOP	入	DRIVEの急停止/減速停止信号	B16	N. C	—	使用禁止
A17	START	入	動作のSTART信号	B17	RDY	出	指令待ちであることを示す信号
A18	M0	入	動作指定信号	B18	ALM	出	CWLM, CCWLM, STOP(急停止時)によりDRIVE停止した事を示す信号
A19	M1	入					
A20	M2	入					
A21	M3	入					
A22	M4	入					
A23	M5	入					
A24	N. C	—	使用禁止	B24	STO	出	ステータス信号

◆接続例

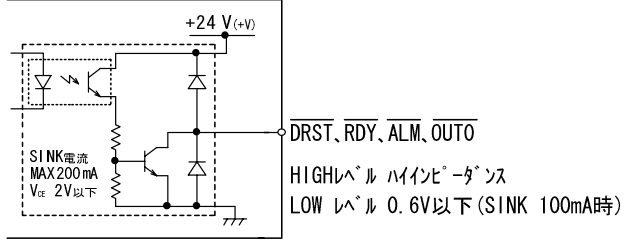


◆入出力回路

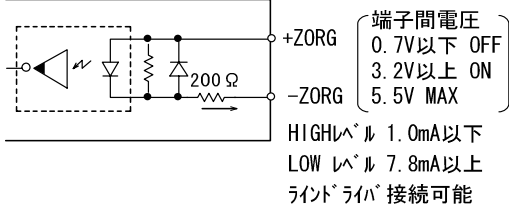
◇入力回路 1



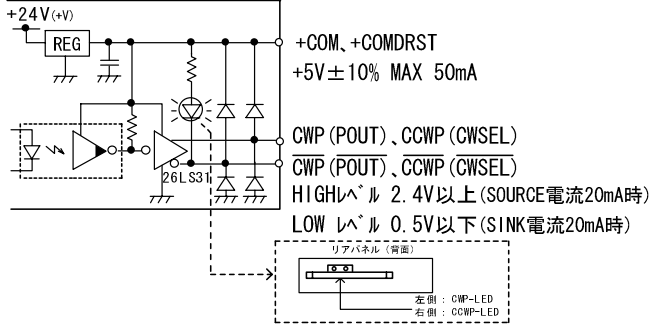
◇出力回路 1



◇入力回路 2



◇出力回路 2



■寸法図 (単位: mm)

