

コント  
ローラ

PMEC  
AMEC

PSEP  
ASEP  
DSEP

MSEP

ERC3

ERC2

PCON  
-CA

PCON

ACON

SCON  
-CA

MSCON

PSEL

ASEL

SSEL

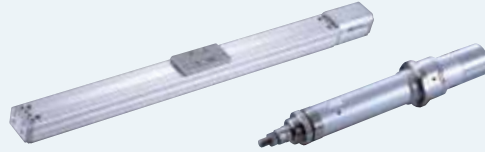
XSEL

PS-24

# ACON

■型式 C / CG / CY / PL / PO / SE

RCA2/RCA/RCL 用  
ポジションコントローラ



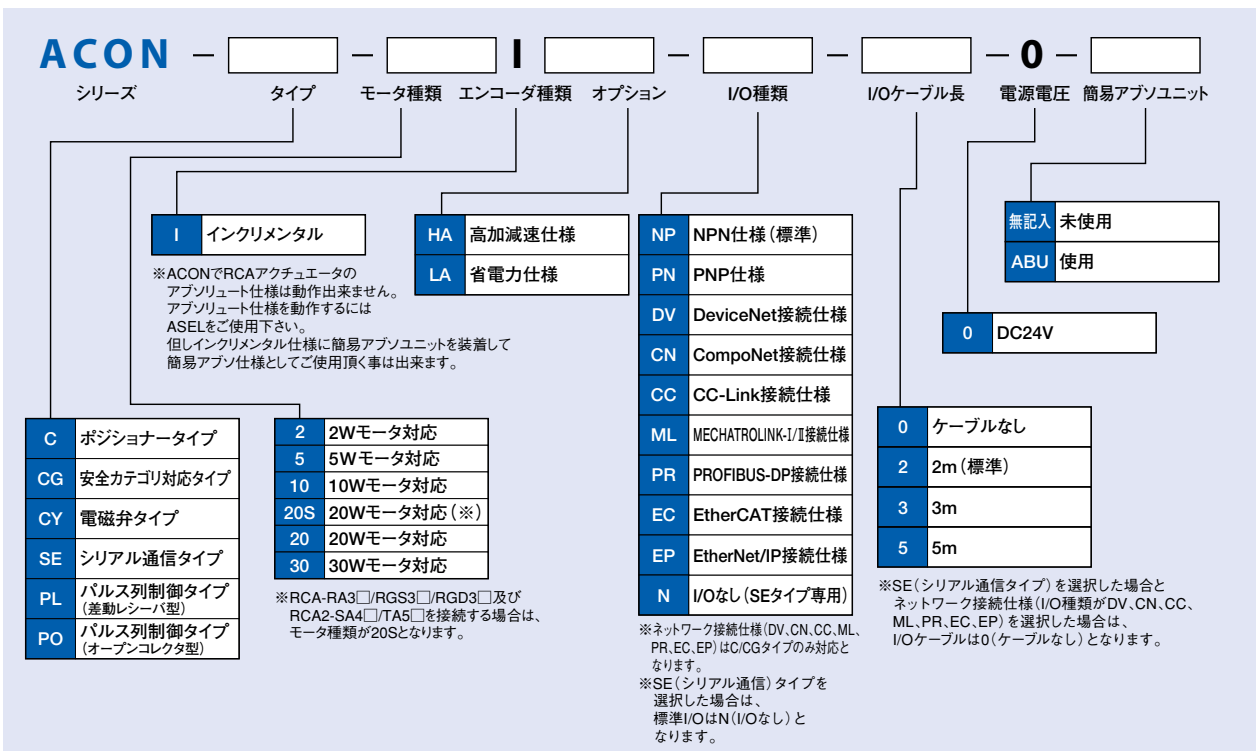
## 機種一覧/価格

RCA2/RCA シリーズのアクチュエータが動作可能なポジションコントローラ。さまざまな制御に対応可能な5タイプをラインナップ。

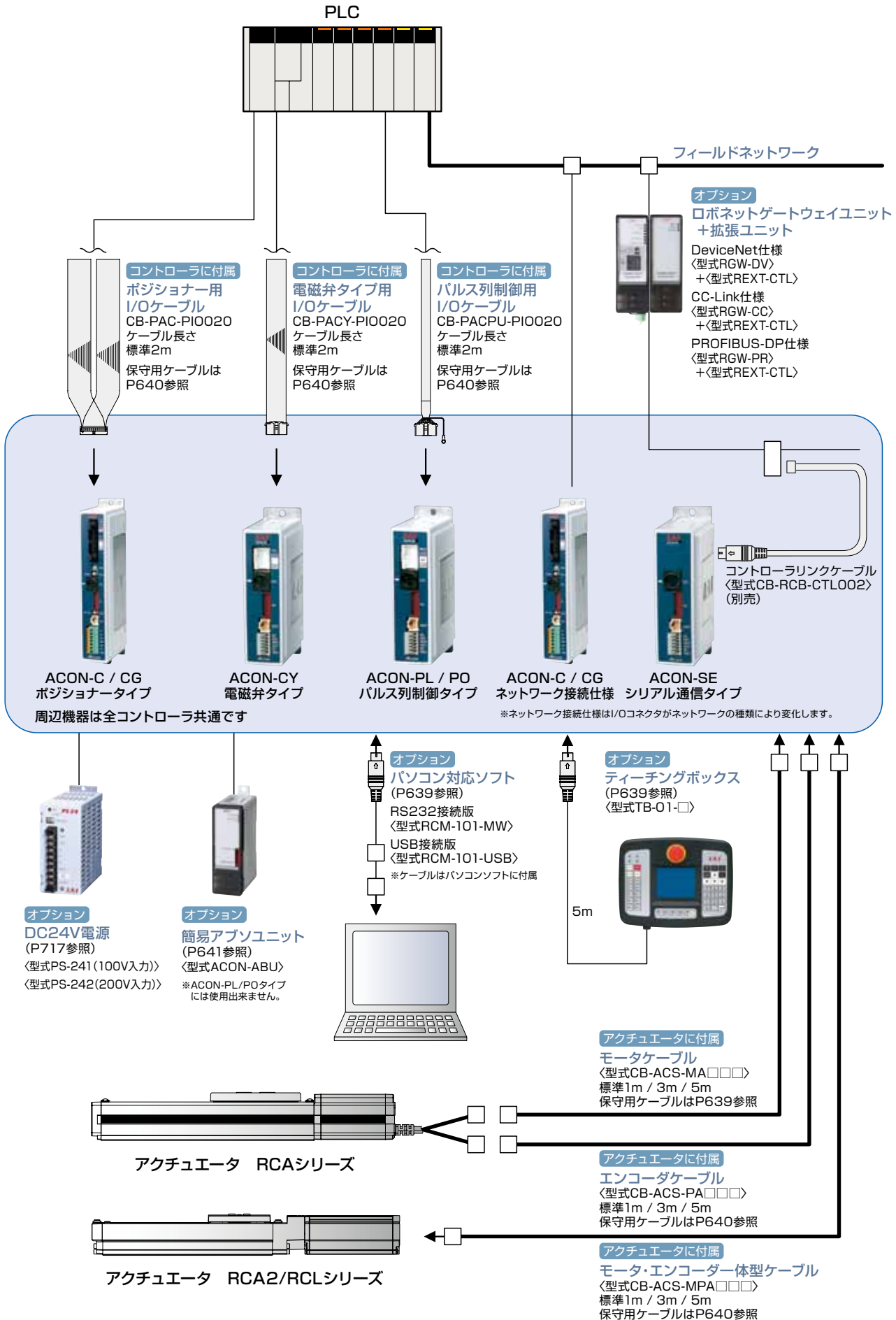
タイプ名	C	CG	CY	PL / PO	SE
名称	ポジションナータイプ	安全カテゴリ対応タイプ	電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ	シリアル通信タイプ
外観					
内容	最大 512 点の位置決めが可能なポジションナー	C タイプの安全カテゴリ対応仕様	エアシリンダと同様の制御で動作可能	パルス列制御用コントローラ	ネットワーク専用コントローラ
ポジション点数	512 点	512 点	3 点	(-)	64 点
標準価格	-	-	-	-	-

(※1) ネットワーク接続仕様は型式の I/O 種類の記号で指定します。

## 型 式



システム構成



コント  
ローラ

PMEC  
AMEC

PSEP  
ASEP  
DSEP

MSEF

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)

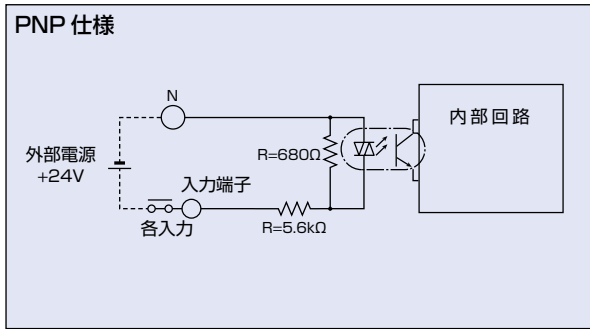
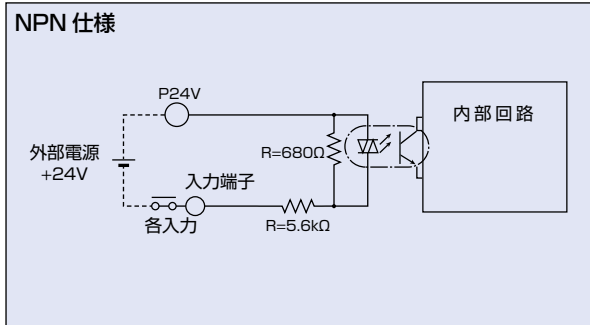
サーボ  
モータ  
(200V)

リニア  
サーボ  
モータ

I/O仕様

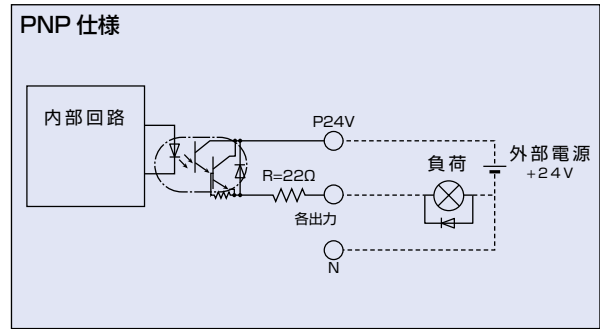
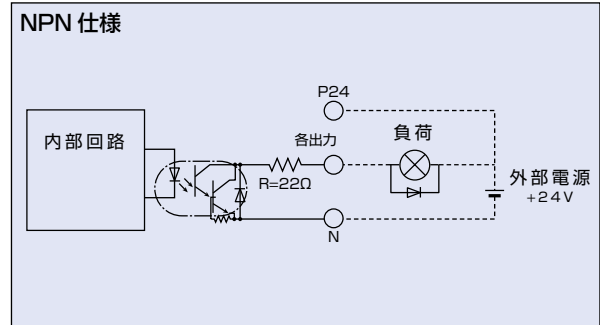
■入力部 外部入力仕様

項目	仕様
入力電圧	DC24V ±10%
入力電流	4mA / 1回路
漏洩電流	1mA以下 / 1点
絶縁方式	フォトカプラ



■出力部 外部出力仕様

項目	仕様
負荷電圧	DC24V
最大負荷電流	50mA / 1点
残留電圧	2V以下
絶縁方式	フォトカプラ



I/O仕様

4種類(C/CG、CY、PL/PO、SE)のコントローラは、それぞれのI/Oの仕様によって区別されます。またポジションタイプと電磁弁タイプは、I/O信号の内容をコントローラの設定により変更することが出来ますので、複数の機能を使い分けることが出来ます。

■コントローラタイプ別機能

タイプ名	C / CG	CY	PL / PO	SE	特長
名称	ポジションタイプ	電磁弁タイプ	パルス列制御タイプ	シリアル通信タイプ	
ポジションモード	○	×	×	○(※1)	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なう。基本動作モードです。
教示モード	○	×	×	○(※1)	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可能なモードです。
電磁弁モード	○	○	×	○(※1)	ポジション番号の信号のON/OFFだけで移動が可能。エアシリンダの電磁弁の置き換えが可能です。
パルス列モード	×	×	○	×	ポジションデータの入力なしで、お客様の制御で自由に動作が可能です。
ネットワーク対応	○(※2)	×	×	○(※3)	DeviceNet、CC-Link等のフィールドネットワークに接続して使用することが出来ます。

※1 ネットワーク及びシリアル通信経由での動作となります。  
 ※2 ネットワーク仕様は直接フィールドネットワークに接続が可能です。  
 ※3 ゲートウェイユニットを使用してフィールドネットワークに接続が可能です。

I/O 信号機能説明

下記表は、コントローラの I/O 信号に割り付けられた機能を説明しています。  
コントローラのタイプ及び設定により使用できる信号は異なりますが、各コントローラの信号表を参考に使用できる機能をご確認ください。

■信号機能説明

区分	信号略称	信号名称	機能の内容
入力	CSTR	スタート信号	指令ポジションで設定されたポジションへ移動を開始します。
	PC1 ~ PC256	指令ポジション番号信号	移動させるポジション番号の入力 (バイナリ入力)
	BKRL	ブレーキ解除信号	ブレーキを強制的に解除します。
	RMOD	運転モード信号	コントローラの MODE スイッチが AUTO の時、運転モードを切り替えることが出来ます。(本信号 OFF で AUTO、ON で MANU)
	* STP	一時停止信号 (注1)	移動中本信号 OFF で減速停止します。停止中残りの移動は保留状態で信号が ON になった時点で移動が再開します。
	RES	アラームリセット信号	信号 ON でアラームのリセットを行ないます。また一時停止状態 (* STP が OFF) で ON すると、残移動量のキャンセルが可能です。
	SON	サーボオン信号	ON の間サーボ ON、OFF の間サーボ OFF となります。
	HOME	原点復帰信号	信号 ON で原点復帰動作を行ないます。
	MODE	動作モード信号	信号 ON で教示モードに移行します。(この時 CSTR、JOG +、JOG - が全て OFF でアクチュエータの動作が停止していないと切り替わりません)
	JISL	ジョグ / インチング切替信号	本信号が OFF の時、JOG +、JOG - でジョグ動作を行ないます。ON の時は JOG +、JOG - でインチング動作になります。
	JOG +、JOG -	ジョグ / インチング移動信号	JISL 信号が OFF の時、本信号の ON エッジ検出で + 方向、- 方向に向かってジョグ動作を行います。ジョグ動作中に OFF エッジ検出で減速停止します。
	PWRT	現在位置書き込み信号	教示モード中、書き込みポジションを指定して本信号を 20ms 以上 ON で現在位置を指定されてポジションに書き込みます。
	STO ~ ST6	ポジション直接指令信号	電磁弁モードの時、本信号 ON で指定されたポジションへ移動します。(スタート信号は不要です)
	TL	トルク制限選択信号	ON の間、パラメータで設定された数値でモータのトルクを制限します。トルクが設定値に達すると TLR 信号が ON します。(パルス列タイプ専用)
DCLR	偏差カウンタクリア信号	本信号を ON の間、位置偏差カウンタをクリアし続けます。(パルス列タイプ専用)	
出力	PEND/INP	位置決め完了信号	移動後、位置決め幅内に達すると ON します。PEND は位置決め幅を超えても OFF しますが、INP は OFF になります。PEND と INP はパラメータで切り替えられます。
	PM1 ~ PM256	完了ポジション番号信号	位置決め完了後に到達したポジションの番号を出力 (バイナリ出力)
	HEND	原点復帰完了信号	原点復帰が完了すると ON します。
	ZONE1	ゾーン信号	アクチュエータの現在位置が、パラメータの設定範囲にあると ON します。
	PZONE	ポジションゾーン信号	ポジション移動時に、アクチュエータの現在位置がポジションデータで設定した範囲に入ると ON します。ZONE1 との併用は可能ですが、PZONE は設定したポジションへの移動時のみ有効となります。
	RMDS	運転モードステータス信号	運転モードの状態を出力します。
	* ALM	アラーム信号	コントローラが正常状態で ON となり、アラームになると OFF します。
	MOVE	移動中信号	アクチュエータが移動中 (原点復帰、押し付け時含む) に ON します。
	SV	運転準備完了信号	サーボ ON 状態の時に ON します。
	* EMGS	非常停止信号	コントローラが非常停止解除状態で ON となり、非常停止状態になると OFF します。
	MODES	運転モードステータス信号	MODE 信号の入力により、教示モードになると ON します。通常モードになると OFF します。
	WEND	書き込み完了信号	教示モード移行後は OFF で、PWRT 信号による書き込みが完了した時点で ON します。PWRT 信号 OFF で本信号も OFF します。
	PEO ~ PE6	到達完了信号	電磁弁モードで、目標位置に移動完了後に ON します。(電磁弁モード専用)
	TLR	トルク制限信号	TL 信号によりトルク制限中、モータのトルクが設定値に達すると ON します。(パルス列タイプ専用)
LSO ~ LS2	位置検知出力信号	アクチュエータの現在位置が目標位置の前後位置決め幅以内に入ると ON します。原点復帰完了状態であれば、移動指令前でもサーボ OFF 状態でも出力します。(電磁弁モード専用)	

(注) 上記 \* 印の信号は、通常 ON で動作時 OFF となります。  
(注1) S 字加減速動作中に一時停止は出来ませんのでご注意ください。

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

I/O 信号表

■ポジショナータイプ (ACON-C / CG)

ピン番号	区分		パラメータ (PIO パターン) 選択					
			0	1	2	3	4	5
			位置決めモード	教示モード	256 点モード	512 点モード	電磁弁モード 1	電磁弁モード 2
		位置決め点数	64 点	64 点	256 点	512 点	7 点	3 点
		ゾーン信号	○	×	×	×	○	○
		P ゾーン信号	○	○	○	×	○	○
1A	24V		P24					
2A	24V		P24					
3A	—		NC					
4A	—		NC					
5A	入力	IN0	PC1	PC1	PC1	PC1	ST0	ST0
6A		IN1	PC2	PC2	PC2	PC2	ST1	ST1 (JOG+)
7A		IN2	PC4	PC4	PC4	PC4	ST2	ST2 (-)
8A		IN3	PC8	PC8	PC8	PC8	ST3	—
9A		IN4	PC16	PC16	PC16	PC16	ST4	—
10A		IN5	PC32	PC32	PC32	PC32	ST5	—
11A		IN6	—	MODE	PC64	PC64	ST6	—
12A		IN7	—	JISL	PC128	PC128	—	—
13A		IN8	—	JOG+	—	PC256	—	—
14A		IN9	BKRL	JOG-	BKRL	BKRL	BKRL	BKRL
15A		IN10	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD	RMOD
16A		IN11	HOME	HOME	HOME	HOME	HOME	—
17A		IN12	* STP	* STP	* STP	* STP	* STP	—
18A		IN13	CSTR	CSTR/PWRT	CSTR	CSTR	—	—
19A		IN14	RES	RES	RES	RES	RES	RES
20A		IN15	SON	SON	SON	SON	SON	SON
1B	出力	OUT0	PM1	PM1	PM1	PM1	PE0	LS0
2B		OUT1	PM2	PM2	PM2	PM2	PE1	LS1
3B		OUT2	PM4	PM4	PM4	PM4	PE2	LS2 (-)
4B		OUT3	PM8	PM8	PM8	PM8	PE3	—
5B		OUT4	PM16	PM16	PM16	PM16	PE4	—
6B		OUT5	PM32	PM32	PM32	PM32	PE5	—
7B		OUT6	MOVE	MOVE	PM64	PM64	PE6	—
8B		OUT7	ZONE1	MODES	PM128	PM128	ZONE1	ZONE1
9B		OUT8	PZONE	PZONE	PZONE	PM256	PZONE	PZONE
10B		OUT9	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS	RMDS
11B		OUT10	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND	HEND
12B		OUT11	PEND	PEND/WEND	PEND	PEND	PEND	—
13B		OUT12	SV	SV	SV	SV	SV	SV
14B		OUT13	* EMGS	* EMGS	* EMGS	* EMGS	* EMGS	* EMGS
15B		OUT14	* ALM	* ALM	* ALM	* ALM	* ALM	* ALM
16B		OUT15	—	—	—	—	—	—
17B	—		NC					
18B	—		NC					
19B	0V		N					
20B	0V		N					

(注) 上記信号名の ( ) の中には、原点復帰前の機能となります。  
 (注) 上記\*印の信号は、通常 ON で動作時 OFF となります。

■電磁弁タイプ (ACON-CY)

ピン番号	区分		パラメータ (PIO パターン) 選択	
			0	1
			電磁弁モード 0	電磁弁モード 1
		位置決め点数	3 点	3 点
		ゾーン信号	×	×
		P ゾーン信号	×	○
1	24V			
2	0V			
3	入力	IN0	ST0	ST0
4		IN1	ST1 (JOG +)	ST1 (JOG +)
5		IN2	ST2 (RES)	ST2 (RES)
6		IN3	SON	SON
7	出力	OUT0	LS0	PE0
8		OUT1	LS1	PE1
9		OUT2	LS2 (-)	PE2 (-)
10		OUT3	SV	PZONE
11		OUT4	HEND	HEND
12		OUT5	* ALM	* ALM

(注) 上記信号名の ( ) の中には、原点復帰前の機能となります。  
 (注) 上記\*印の信号は、通常 ON で動作時 OFF となります。

■パルス列タイプ (ACON-PL/PO)

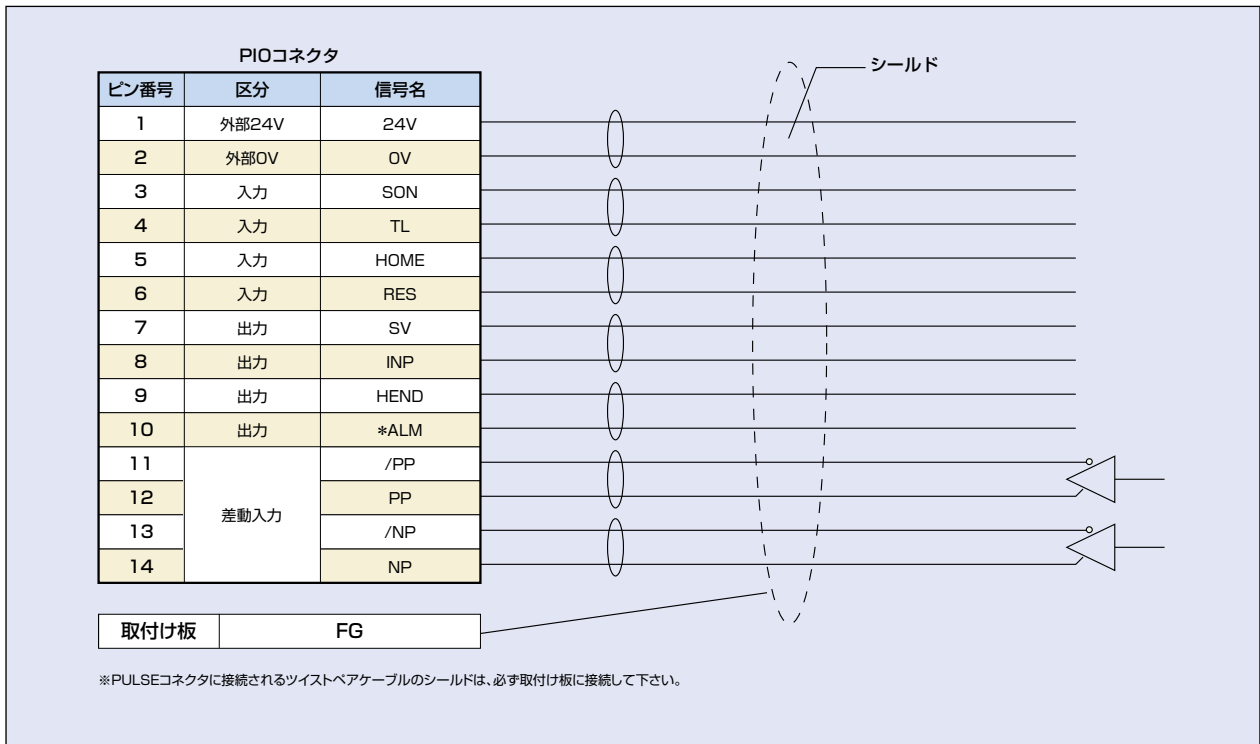
ピン番号	区分		パラメータ (PIO パターン) 選択	
			0	1
			標準モード	押付モード
		位置決め点数	—	—
		ゾーン信号	×	×
		P ゾーン信号	×	×
1	24V			
2	0V			
3	入力	IN0	SON	SON
4		IN1	TL	TL
5		IN2	HOME	HOME
6		IN3	RES	RES / DCLR
7	出力	OUT0	SV	SV
8		OUT1	INP	INP / TLR
9		OUT2	HEND	HEND
10		OUT3	* ALM	* ALM
11	入力		* PP	* PP
12			PP	PP
13			* NP	* NP
14			NP	NP

(注) 上記\*印の信号は、通常 ON で動作時 OFF となります。

パルス列入カタイプ配線図

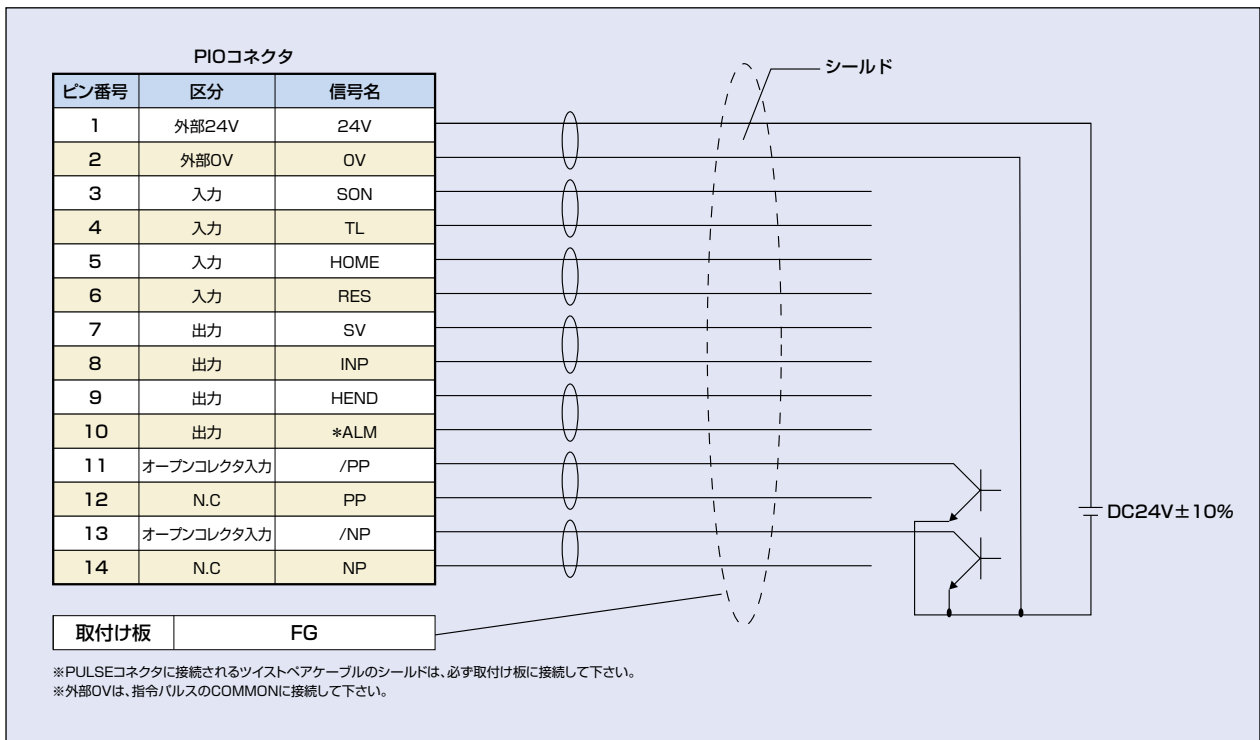
■差動レシーバ方式 (ACON-PL)

最大入力パルス周波数 : MAX 200kpps  
ケーブル長 : MAX 10m



■オープンコレクタ方式 (ACON-PO)

最大入力パルス周波数 : MAX 60kpps  
ケーブル長 : MAX 2m



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

指令パルス入力形態

指令パルス列形態	入力端子	正転時	逆転時
正転パルス列	PP・/PP		
逆転パルス列	NP・/NP		
正転パルス列は正方向、逆転パルス列は逆方向のモータ回転量となります。			
パルス列	PP・/PP		
符号	NP・/NP	Low	High
指令パルスはモータ回転量、指令符号は回転方向となります。			
A/B 相パルス列	PP・/PP		
	NP・/NP		
90° の位相差の A/B 相 (4 通倍) パルスで回転量と回転方向の指令となります。			
正転パルス列	PP・/PP		
逆転パルス列	NP・/NP		
パルス列	PP・/PP		
符号	NP・/NP	High	Low
A/B 相パルス列	PP・/PP		
	NP・/NP		

※ACONで動作可能なアクチュエータのエンコーダパルス数は、本カタログ 前-41 をご参照下さい。

仕様表

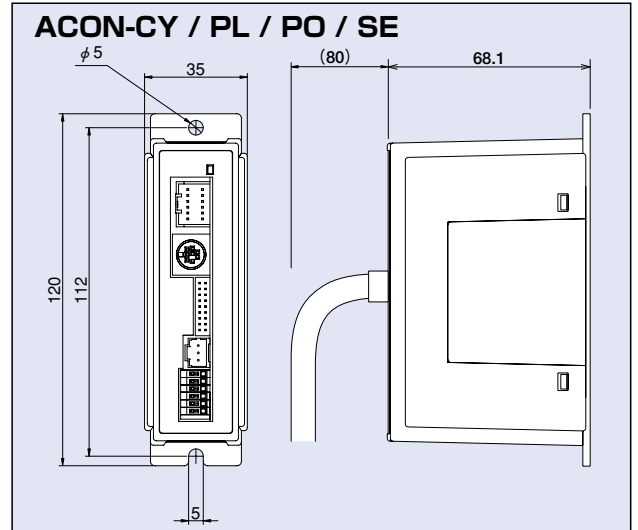
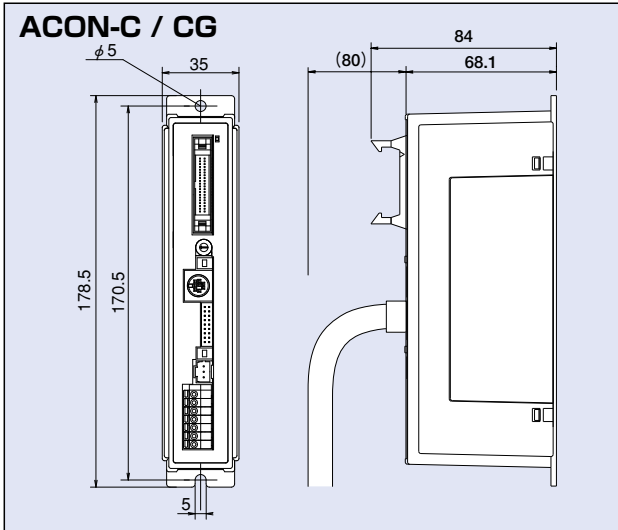
項目	仕様					
コントローラタイプ	C	CG	CY	PL	PO	SE
接続アクチュエータ	RCA シリーズアクチュエータ					
制御軸数	1 軸					
動作方式	ポジショナータイプ		電磁弁タイプ	パルス列入力タイプ		シリアル通信タイプ
位置決め点数	512 点		3 点	-		64 点
バックアップメモリー	EEPROM					
I/O コネクタ	40 ピンコネクタ		12 ピンコネクタ	14 ピンコネクタ		無し
I/O 点数	入力 16 点/出力 16 点		入力 4 点/出力 6 点	入力 4 点/出力 4 点		無し
I/O 用電源	外部供給 DC24V±10%					
シリアル通信	RS485 1ch					
周辺機器通信ケーブル	CB-PAC-PIO □□□		CB-PACY-PIO □□□	CB-PACPU-PIO □□□		CB-RCB-CTL002
指令パルス列入力方式	-			差動ラインドライバ	オープンコレクタ	-
最大入力パルス周波数 (注 1)	-			Max 200kpps	Max 60kpps	-
位置検出方式	インクリメンタルエンコーダ					
非常停止時駆動源遮断リレー	内蔵			外付け		
電磁ブレーキ強制開放	ブレーキリリーススイッチ ON/OFF			電源端子内の BK リリース端子の信号 ON/OFF		
入力電源	DC 24 V ±10%					
絶縁耐圧	DC500V 1MΩ					
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 <sup>2</sup> (連続)、9.8m/s <sup>2</sup> (断続)			
使用周辺温度	0 ~ 40°C					
使用周辺湿度	10 ~ 95% (結露無きこと)					
使用周辺雰囲気	腐食性ガスなきこと					
保護等級	IP20					
質量	約 300g			約 130g		

(注 1) オープンコレクタ仕様の場合は誤作動防止の為 60kpps 以下でご使用下さい。60kpps を超える場合は差動ラインドライバをご使用下さい。

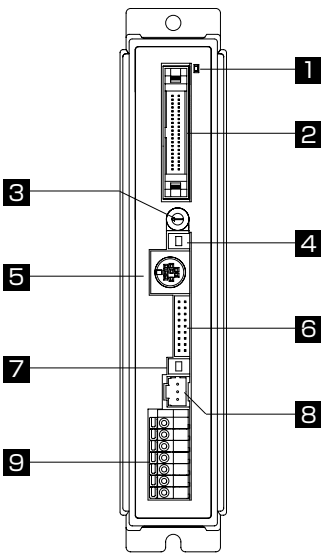
モーター 電源容量 (注 2)	アクチュエータ	モータ種類	標準仕様/高加減速対応		省電力対応	
			定格 [A]	最大 [A]	定格 [A]	最大 [A]
サーボ モータ (24V)	RCA	10W	1.3	4.4	1.3	2.5
		20W [型式記号: 20]	1.3	4.4	1.3	2.5
		30W	1.3	4.4	1.3	2.2
	RCA2	20W [型式記号: 20S] SA4, RA3, TA5 タイプ専用	1.7	5.1	1.7	3.4
		RCL	2W	0.8	4.6	
		5W	1.0	6.4		
		10W	1.3	6.4		

(注 2) モータ電源容量以外に制御電源として 0.5A を加算して下さい。突入電流は電源投入後約 1 ~ 2msec の間に定格電流の 5 ~ 12 倍程度流れます。突入電流値は、電源ラインのインピーダンスにより変わりますのでご注意ください。

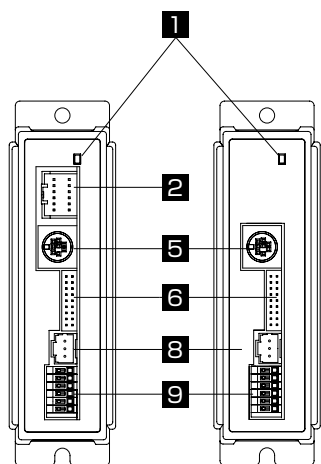
外形寸法図



各部名称



C / CG タイプ



CY / PL / PO タイプ

SE タイプ

\* PIO コネクタは、  
CY: 12ピン  
PL / PO: 14ピン

1 LED 表示

コントローラの状態を表します。

点灯(緑) サーボ ON 状態    点灯(赤) アラーム発生中    消灯    サーボ OFF 状態    点滅(緑) 自動サーボ OFF 状態  
非常停止中

2 PIO コネクタ

PLC等の外部機器と通信を行なう為のケーブルを接続します。

3 軸番号設定ロータリスイッチ

コントローラをリンクして取り付けした場合の各コントローラのアドレス設定用スイッチです。

4 モードスイッチ

ティーチング操作 (MANU) と自動運転 (AUTO) の切り替えスイッチです。

操作内容

MANU	I/Oからの指令は受け付けず、ティーチングからデータの書き換えが可能になります。
AUTO	I/Oからの指令が有効になり、ティーチングからの操作は受け付けなくなります。但しモニターは可能です。

5 SIO コネクタ

ティーチングボックス、パソコン接続用ケーブルもしくは、ゲートウェイユニットと接続するためのコントローラを接続します。

操作内容

ピン番号	信号	名称	備考
1	SGA	RS485 差動信号+側	
2	SGB	RS485 差動信号-側	
3	5V	+ 5V 出力	RS232/485変換器用
4	ENBL	イネーブル信号	
5	EMGA	外部機器のEMGライン接続	
6	24V	T/P用 24V 電源	T/P用
7	0V	GND	
8	EMGB	外部機器のEMGライン接続	
9	0V	外部機器のEMGライン接続 GND	

6 エンコーダ・ブレーキコネクタ

アクチュエータのエンコーダ・ブレーキケーブルを接続します。

7 ブレーキリリーススイッチ

ブレーキの強制解除用スイッチです。

8 モータコネクタ

アクチュエータのモータケーブルを接続します。

9 電源端子台

コントローラの主電源、非常停止

C / CG タイプ

端子番号	信号名	備考
7	S1	
6	S2	外部駆動源遮断用 TP_EMG 端子
5	MPI	モータ駆動源遮断用端子
4	MPO	モータ駆動源遮断用端子
3	24V	24V 電源のプラス側
2	0V	24V 電源のマイナス側
1	EMG	EMG 信号 (24V 印加)

CY / PL / PO / SE タイプ

端子番号	信号名	備考
6	BK	BK リリース
5	MPI	モータ駆動源遮断用端子
4	MPO	モータ駆動源遮断用端子
3	24V	24V 電源のプラス側
2	0V	24V 電源のマイナス側
1	EMG	EMG 信号 (24V 印加)

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



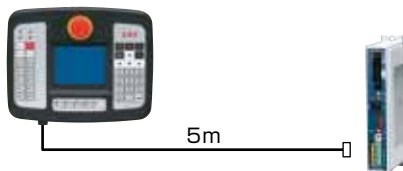
オプション

ティーチングボックス

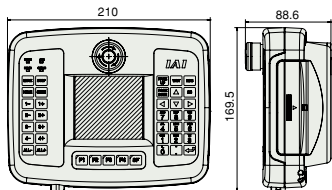
■ 特長 ポジションの入力、試験運転、モニタ等の機能を備えた教示装置です。

■ 型式 **TB-01-□**

■ 構成



■ 外形寸法



■ 仕様

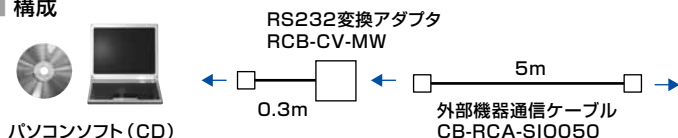
定格電圧	24V DC
消費電力	3.6W 以下 (150mA 以下)
使用周囲温度	0~50℃
使用周囲湿度	20~85%RH (ただし結露なきこと)
耐環境性	IP40 (初期状態において)
重量	507g (TB-01-N本体のみの場合)

パソコン対応ソフト (Windows専用)

■ 特長 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。調整に必要な機能の充実により、立上げ時間短縮に貢献します。

■ 型式 **RCM-101-MW** (外部機器通信ケーブル+RS232変換ユニット付き)

■ 構成

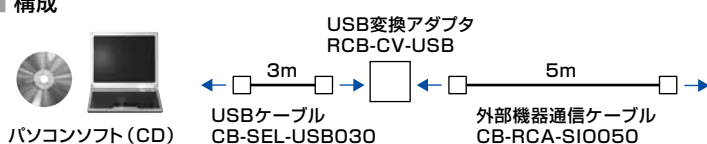


対応windows : 2000 SP4以降/  
XP SP2以降/Vista/7



■ 型式 **RCM-101-USB** (外部機器通信ケーブル+USB変換アダプタ+USBケーブル付き)

■ 構成



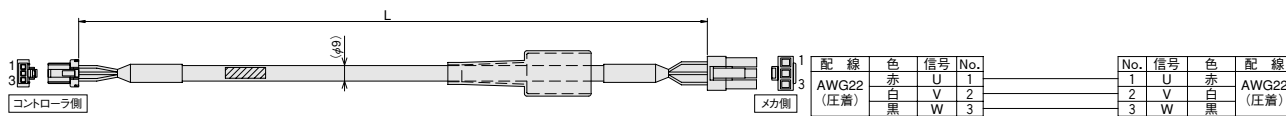
メンテナンス部品

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。

RCA 用モータロボットケーブル ※標準がロボットケーブルとなります。

型式 **CB-ACS-MA □□□**

※□□□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)

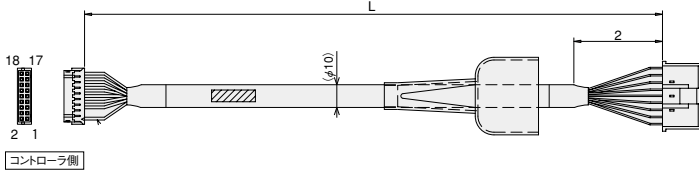
配線	色	信号	No.
AWG22 (圧着)	赤	U	1
	白	V	2
	黒	W	3

No.	信号	色	配線
1	U	赤	AWG22 (圧着)
2	V	白	
3	W	黒	

**RCA 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-ACS-PA**□□□□/□□□□**-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  
オプションでロボットケーブルが選択出来ます。 例) 080=8m

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



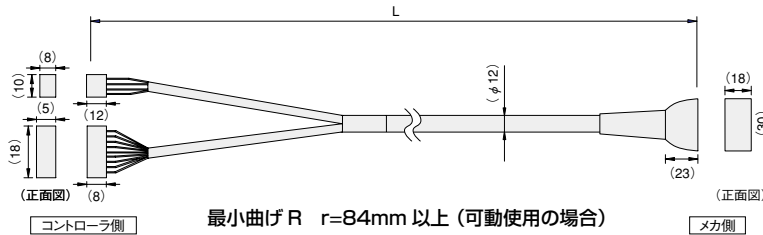
CN2			CN1		
ケーブル色	ピン番号	信号名称	ケーブル色	ピン番号	信号名称
白/黒	1	LS+	灰	1	ENA
白/灰	2	LS-	黒	2	ENA
黄	3	LS+	黄	3	ENB
青	4	LS-	白/黒	4	ENB
白/青	5	LS+	—	5	—
白/赤	6	LS-	—	6	—
白/黒	7	LS+	青	7	LS+
白/赤	8	LS-	—	8	—
白/黒	9	LS+	白/黒	9	FG
白/赤	10	LS-	白/黒	10	FG
白/黒	11	LS+	白/黒	11	FG
白/赤	12	LS-	白/黒	12	FG
白/黒	13	LS+	白/黒	13	FG
白/赤	14	LS-	白/黒	14	FG
白/黒	15	LS+	白/黒	15	FG
白/赤	16	LS-	白/黒	16	FG
白/黒	17	LS+	白/黒	17	FG
白/赤	18	LS-	白/黒	18	FG
白/黒	19	LS+	白/黒	19	FG
白/赤	20	LS-	白/黒	20	FG

ハウジング : PHDR-18VR (自注)  
コネクタ : SPHD-001T-P0.5 (自注)

プラグハウジング : XMP-18V (自注)  
ソケットコネクタ : BXA-001T-P0.6 (自注)  
リテーナ : XMS-09V (自注)

**RCA2 用モータ・エンコーダ一体型ロボットケーブル** ※標準がロボットケーブルとなります。

型式 **CB-ACS-MPA**□□□□ ※□□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 20m まで対応  
例) 080=8m

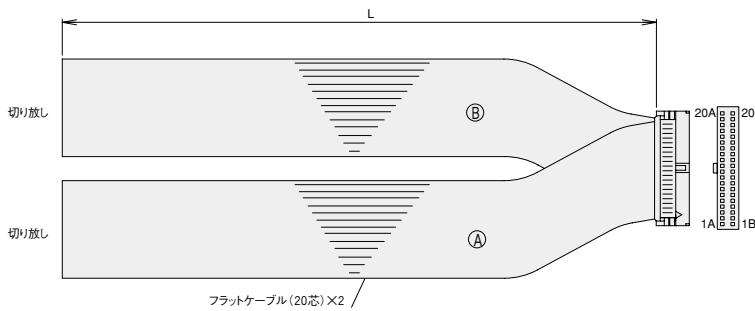


信号	ピン番号	ケーブル色	ピン番号	信号
U	1	赤	A1	U
V	2	黄	A2	W
W	3	黒	B2	NC
			B3	NC
			B4	BK+
			B5	LS+
			B6	A+
			B7	B-
			B8	Z+
			B9	Z-
			B10	VCC
			B11	NC
			B12	FG

シールド

**I/O フラットケーブル (ACON-C / CG 用)**

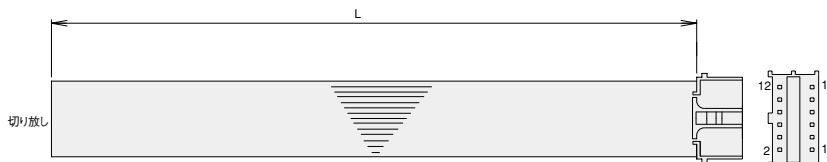
型式 **CB-PAC-PIO**□□□□ ※□□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 10m まで対応  
例) 080=8m



No.	信号名称	ケーブル色	配線	No.	信号名称	ケーブル色	配線
1A	24V	茶-1	フラットケーブル® (圧接)	1B	OUT0	茶-3	フラットケーブル® (圧接) AWG28
2A	24V	赤-1		2B	OUT1	赤-3	
3A	—	橙-1		3B	OUT2	橙-3	
4A	—	黄-1		4B	OUT3	黄-3	
5A	IN0	緑-1		5B	OUT4	緑-3	
6A	IN1	青-1		6B	OUT5	青-3	
7A	IN2	紫-1		7B	OUT6	紫-3	
8A	IN3	灰-1		8B	OUT7	灰-3	
9A	IN4	白-1		9B	OUT8	白-3	
10A	IN5	黒-1		10B	OUT9	黒-3	
11A	IN6	茶-2		11B	OUT10	茶-4	
12A	IN7	赤-2		12B	OUT11	赤-4	
13A	IN8	橙-2		13B	OUT12	橙-4	
14A	IN9	黄-2		14B	OUT13	黄-4	
15A	IN10	緑-2		15B	OUT14	緑-4	
16A	IN11	青-2		16B	OUT15	青-4	
17A	IN12	紫-2		17B	—	紫-4	
18A	IN13	灰-2		18B	—	灰-4	
19A	IN14	白-2		19B	0V	白-4	
20A	IN15	黒-2		20B	0V	黒-4	

**電磁弁タイプ用 I/O ケーブル (ACON-CY 用)**

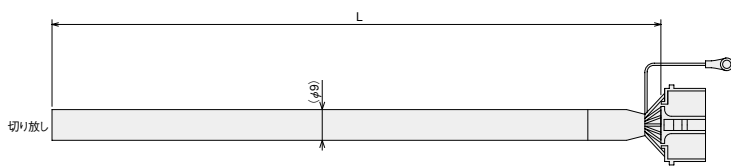
型式 **CB-PACY-PIO**□□□□ ※□□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 10m まで対応  
例) 080=8m



No.	信号名称	ケーブル色	配線
1	24V	茶-1	フラットケーブル (圧接) AWG28
2	0V	赤-1	
3	IN0	橙-1	
4	IN1	黄-1	
5	IN2	緑-1	
6	IN3	青-1	
7	OUT0	紫-1	
8	OUT1	灰-1	
9	OUT2	白-1	
10	OUT3	黒-1	
11	OUT4	茶-2	
12	OUT5	赤-2	

**パルス列制御用 I/O ケーブル (ACON-PL / PO 用)**

型式 **CB-PACPU-PIO**□□□□ ※□□□□はケーブル長さ (L) を記入、最長 10m まで対応  
例) 080=8m



No.	信号名称	ケーブル色	配線
1	IO_24V	黒	0.2sq 0.5-5(JST) AWG24
2	IO_24G	白/黒	
3	IN0	赤	
4	IN1	白/赤	
5	IN2	緑	
6	IN3	白/緑	
7	OUT0	黄	
8	OUT1	白/黄	
9	OUT2	茶	
10	OUT3	白/茶	
11	/PP	青	
12	PP	白/青	
13	NP	灰	
14	NP	白/灰	

- 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