

S C R / S T C R / S V C R

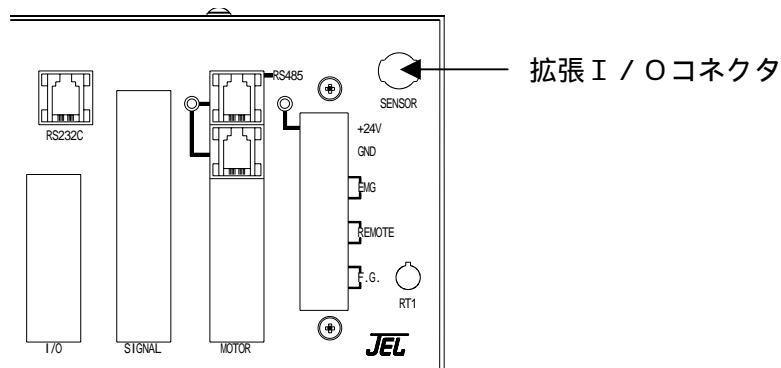
拡張 I / O コネクタ (センサコネクタ)

この取扱説明書は、最終的に本製品をお使いになる方の手元に確実に届けられるよう、
お取り計らい願います。

※製品ご使用の際は、本説明書を必ずご一読頂きました上、
標準取扱説明書と合わせてご確認ください。

JEL 株式会社 ジェーイーエル

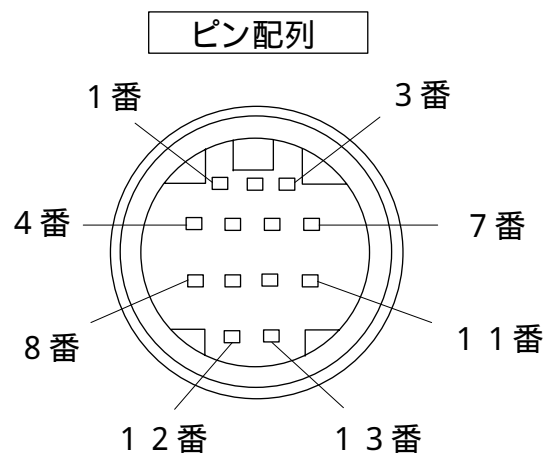
このロボットには、拡張 I / O コネクタから所定の信号を出力する機能がついております。



1.コネクタ仕様

1.1. S C R の場合

番号	信号名
1	+ 2 4 V 電源出力
2	0 V 出力
3	アーム原点センサ出力
4	システムリザーブ
5	圧力センサ信号
6	有無センサ信号
7	アラーム信号
8	ロボット動作中信号
9	システムリザーブ
1 0	システムリザーブ
1 1	システムリザーブ
1 2	システムリザーブ
1 3	システムリザーブ



コントローラ側コネクタ型式

R P 1 3 A 1 2 R B - 1 3 P C (ヒロセ)

ケーブル側コネクタ型式

R P 1 3 A 1 2 P K - 1 3 S C (ヒロセ) 相当品

ケーブル側コネクタ圧着ピン型式

R P 1 3 A - S C - 1 2 2 (ヒロセ) 相当品

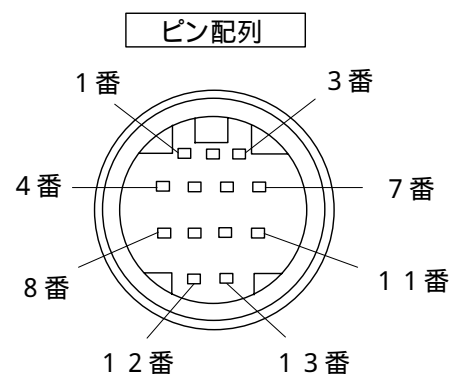
- ・ 当信号はコントローラのモードに関わらず常時出力します。
- ・ ピン番号 3 ～ 8 は出力、ピン番号 9 ～ 1 2 は入力となります。

* 信号説明

- ・アーム原点センサ出力 ピン番号 3
アームの現在パルスが - 6 4 ~ 2 5 6 以下の場合に “ O N ” となります。
！注意：本信号は原点サーチ正常終了後、有効となります。
- ・圧力センサ信号 ピン番号 5
O N : 圧力センサが O N
O F F : 圧力センサが O F F
！注意：圧力センサがロボットに装備されている場合のみ有効です。
- ・有無センサ信号 ピン番号 6
O N : 有無センサが O N
O F F : 有無センサが O F F
！注意：有無センサがロボットに装備されている場合のみ有効です。
- ・アラーム信号 ピン番号 7
O N : ロボットでアラーム / エラーが発生している場合
O F F : 上記以外もしくはエラークリアした場合
！注意：反転ユニットがロボットに装備されている場合、反転軸のエラーで本信号は O N しません。
- ・ロボット動作中信号 ピン番号 8
O N : ロボット動作中、または複合コマンド実行中の場合
O F F : 上記以外の場合
！注意：反転ユニットがロボットに装備されている場合、反転軸動作中に本信号は O N しません。

1.2. S T C R の場合

番号	信号名
1	+ 2 4 V 電源出力
2	0 V 出力
3	原点センサ出力 (右アーム)
4	原点センサ出力 (左アーム)
5	圧力センサ 1 信号
6	圧力センサ 2 信号
7	アラーム信号
8	ロボット動作中信号
9	システムリザーブ
1 0	システムリザーブ
1 1	システムリザーブ
1 2	システムリザーブ
1 3	システムリザーブ



コントローラ側コネクタ型式
R P 1 3 A 1 2 R B - 1 3 P C (ヒロセ)
ケーブル側コネクタ型式
R P 1 3 A 1 2 P K - 1 3 S C (ヒロセ) 相当品
ケーブル側コネクタ圧着ピン型式
R P 1 3 A - S C - 1 2 2 (ヒロセ) 相当品

- ・ 当信号はコントローラのモードに関わらず常時出力します。
- ・ ピン番号 3 ~ 8 は出力、ピン番号 9 ~ 1 2 は入力となります。

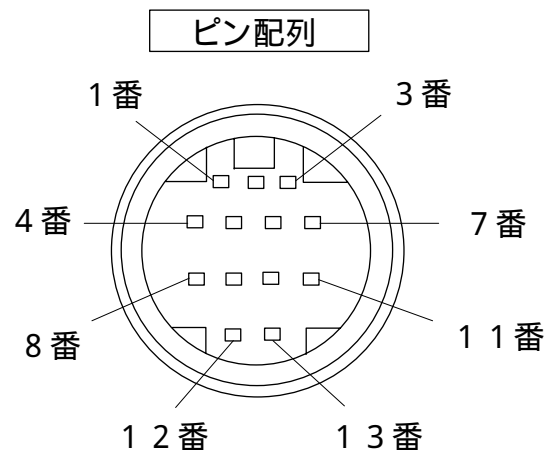
* 信号説明

- ・ 原点センサ出力 (右アーム) ピン番号 3
右アームの現在パルスが - 6 4 ~ 2 5 6 以下の場合に “ O N ” となります。
！ 注意： 本信号は原点サーチ正常終了後、有効となります。
- ・ 原点センサ出力 (左アーム) ピン番号 4
左アームの現在パルスが - 6 4 ~ 2 5 6 以下の場合に “ O N ” となります。
！ 注意： 本信号は原点サーチ正常終了後、有効となります。
- ・ 圧力センサ 1 信号 ピン番号 5
O N : 圧力センサ 1 が O N
O F F : 圧力センサ 1 が O F F
！ 注意： 圧力センサがロボットに装備されている場合のみ有効です。
- ・ 圧力センサ 2 信号 ピン番号 6
O N : 圧力センサ 2 が O N
O F F : 圧力センサ 2 が O F F
！ 注意： 圧力センサがロボットに装備されている場合のみ有効です。

- ・ アラーム信号 ピン番号 7
 O N : ロボットでアラーム / エラーが発生している場合
 O F F : 上記以外もしくはエラークリアした場合
！ 注意： 反転ユニットがロボットに装備されている場合、反転軸のエラーで本信号は O N しません。
- ・ ロボット動作中信号 ピン番号 8
 O N : ロボット動作中、または複合コマンド実行中の場合
 O F F : 上記以外の場合
！ 注意： 反転ユニットがロボットに装備されている場合、反転軸動作中に本信号は O N しません。

1.3. S V C R の場合

番号	信号名
1	+ 2 4 V 電源出力
2	0 V 出力
3	アーム原点センサ出力
4	システムリザーブ
5	システムリザーブ
6	システムリザーブ
7	システムリザーブ
8	システムリザーブ
9	システムリザーブ
1 0	システムリザーブ
1 1	システムリザーブ
1 2	システムリザーブ
1 3	システムリザーブ



コントローラ側コネクタ型式
 R P 1 3 A 1 2 R B - 1 3 P C (ヒロセ)
 ケーブル側コネクタ型式
 R P 1 3 A 1 2 P K - 1 3 S C (ヒロセ) 相当品
 ケーブル側コネクタ圧着ピン型式
 R P 1 3 A - S C - 1 2 2 (ヒロセ) 相当品

- ・ 当信号はコントローラのモードに関わらず常時出力します。
- ・ ピン番号 3 ~ 8 は出力、ピン番号 9 ~ 1 2 は入力となります。

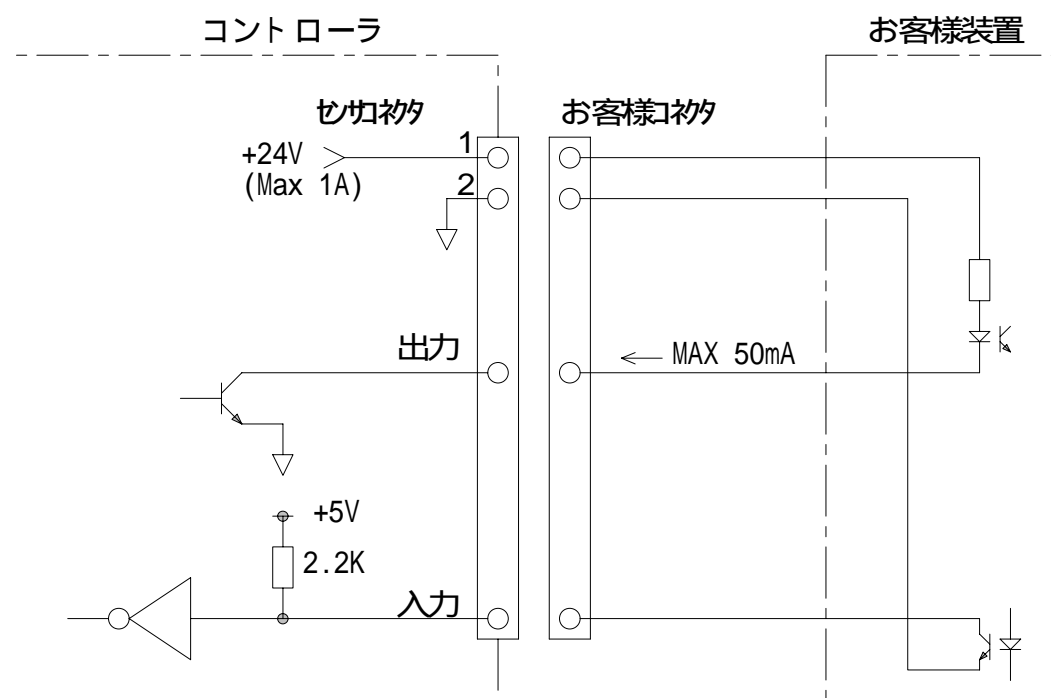
* 信号説明

- ・ アーム原点センサ出力 ピン番号 3
アームの現在パルスが - 6 4 ~ 2 5 6 以下の場合に “ O N ” となります。
！注意：本信号は原点サーチ正常終了後、有効となります。

2.インターフェース回路

C4000コントローラとお客様装置とのインターフェース回路、及び推奨接続例を以下に示します。

* センサコネクタ推奨接続例 1（コネクタの24Vを使用する場合）



* センサコネクタ推奨接続例 2（お客様側装置のVccを使用する場合）

