

TK-12210471
2023年01月13日

GCR4000

お客様個別仕様説明書

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、
本文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

本文の取扱説明書と異なる項目について、説明いたします。

1. シーケンサ機能

1.1. シーケンサ I / O コネクタ

1.1.1. ピンアサイン

シーケンサ I/Oコネクタのピンアサインは下記のとおりです。

ピン番号	信号名	ピン番号	信号名
A 1	出力データ 0	B 1	出力データ 1
A 2	出力データ 2	B 2	出力データ 3
A 3	出力データ 4	B 3	出力データ 5
A 4	出力データ 6	B 4	出力データ 7
A 5	入力データ 0	B 5	入力データ 1
A 6	入力データ 2	B 6	入力データ 3
A 7	入力データ 4	B 7	入力データ 5
A 8	入力データ 6	B 8	入力データ 7
A 9	+COM	B 9	+COM
A 1 0	圧力センサ出力	B 1 0	ロボット動作中出力
A 1 1	X軸原点位置出力	B 1 1	Y軸原点位置出力
A 1 2	システムリザーブ	B 1 2	エラー出力
A 1 3	レディ出力	B 1 3	ビジィ出力
A 1 4	システムリザーブ	B 1 4	システムリザーブ
A 1 5	システムリザーブ	B 1 5	システムリザーブ
A 1 6	システムリザーブ	B 1 6	システムリザーブ
A 1 7	ストロブ入力	B 1 7	アラーム停止入力
A 1 8	-COM	B 1 8	-COM
A 1 9		B 1 9	
A 2 0		B 2 0	

1.1.2. 信号の説明

機能を以下に示します。

- ・ +COM ピン番号A9、B9
DC24Vの信号用電源のプラス側を入力します。
- ・ -COM ピン番号A18、B18
DC24Vの信号用電源のマイナス側を入力します。

- ・レディ出力 ピン番号A 1 3
命令受付可能な状態にあるときに出力がONになります。
ストロブ入力ON時、ローカル制御時（ティーチングBOX使用時）にOFFとなります。詳しくは本文取扱説明書の「8.1.1.ハンドシェイクシーケンス」の項を参照ください。
- ・ビジィ出力 ピン番号B 1 3
ロボット動作中にONとなります。詳しくは本文取扱説明書の「8.1.1.ハンドシェイクシーケンス」の項を参照ください。
- ・ストロブ入力 ピン番号A 1 7
ロボットを動作開始させる入力信号です。
ロボット動作条件入力を確定後、本入力をONからOFFにすることでロボットが動作を開始します。詳しくは本文取扱説明書の「8.1.1.ハンドシェイクシーケンス」の項を参照ください。
- ・アラーム停止入力 ピン番号B 1 7
動作中のロボットを即停止させたいときにONします。この信号はA接点入力対応ですので使用しないときにはオープンにしておいてください。
- ・出力データ0～7 ピン番号A 1 ～A 4、B 1 ～B 4
コマンド番号のエコーバック、エラー情報、各種ステータスを出力します。
- ・入力データ0～7 ピン番号A 5 ～A 8、B 5 ～B 8
コマンド番号を入力します。
- ・ロボット動作中出力 ピン番号B 1 0
ロボット動作中、または複合コマンド実行中に本信号がONします。
- ・X軸原点位置出力 ピン番号A 1 1
X軸の原点位置状態を常時出力します。
ON : X軸が原点位置にある
OFF : X軸が原点位置にいない

- ・ Y軸原点位置出力 ピン番号B 1 1

Y軸の原点位置状態を常時出力します。

ON : Y軸が原点位置にある

OFF : Y軸が原点位置にいない

※各軸原点位置の定義

X軸 : 原点位置より±3. 0 0 mm以内にあるとき

Y軸 : 原点位置より±3. 0 0 mm以内にあるとき

- ・ エラー出力 ピン番号B 1 2

エラー発生中にONとなります。エラークリア実行後当出力がOFFになった事を確認し、コマンドを実行して下さい。

- ・ 圧力センサ出力 ピン番号A 1 0

圧力センサの状態を常時出力します。

ON : 圧力センサON

OFF : 圧力センサOFF