

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 10	圧力センサ出力	B 10	ロボット動作中出力
A 11	X 軸原点位置出力	B 11	Y 軸原点位置出力
A 12	システムリザーブ	B 12	エラー出力
A 13	レディ出力	B 13	ビジィ出力
A 14	システムリザーブ	B 14	システムリザーブ
A 15	システムリザーブ	B 15	システムリザーブ
A 16	システムリザーブ	B 16	システムリザーブ
A 17	ストローブ入力	B 17	アラーム停止入力
A 18	- COM	B 18	- COM
A 19		B 19	
A 20		B 20	

1.1.2. 信号の説明

機能を以下に示します。

・ + COM ピン番号 A 9、 B 9

DC 24V の信号用電源のプラス側を入力します。

・ - COM ピン番号 A 18、 B 18

DC 24V 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。
ストローブ入力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。

- ・ストローブ入力 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±3.00mm以内にあるとき

Y軸：原点位置より±3.00mm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になつた事を確認し、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