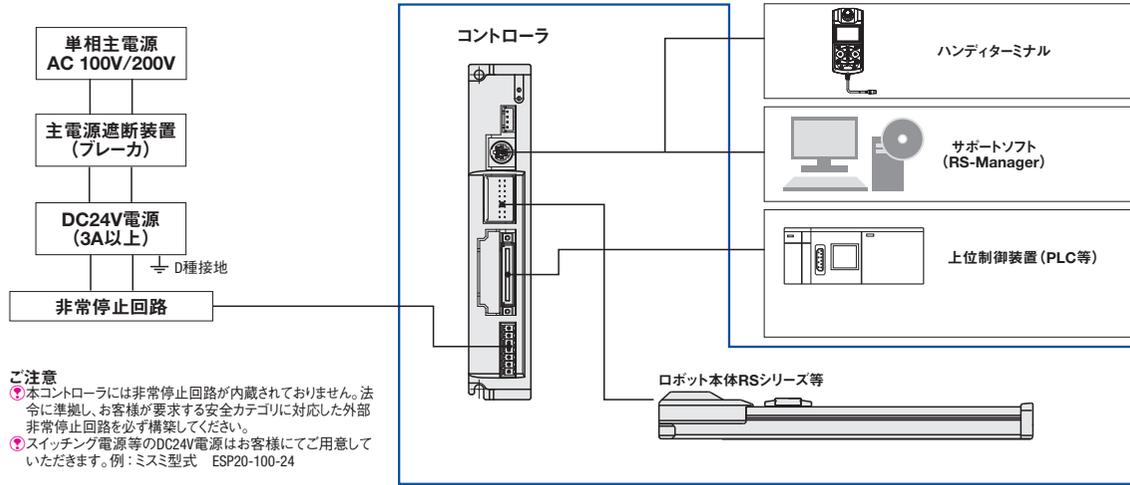
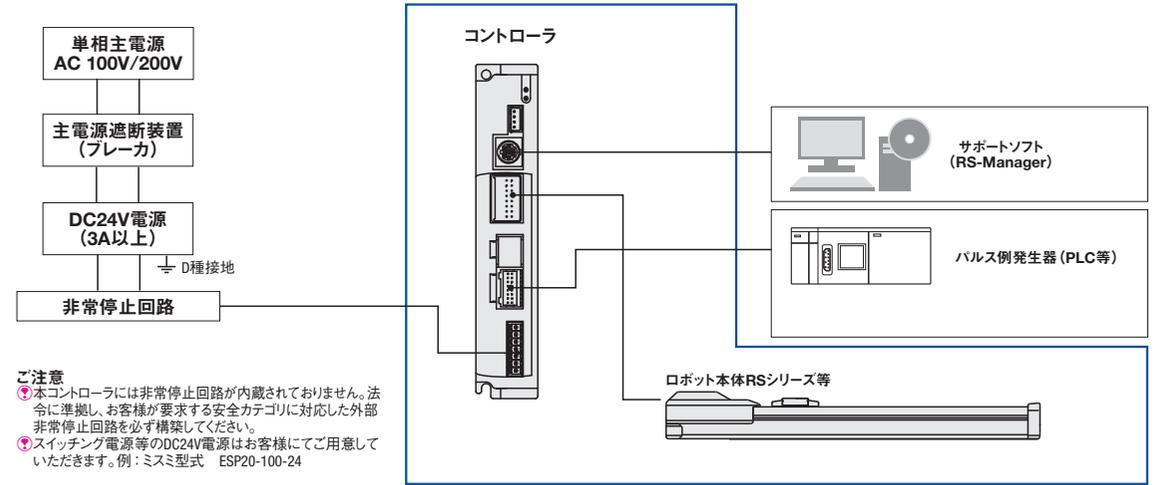


### ■EXRS-C1 コントローラ システム構成例



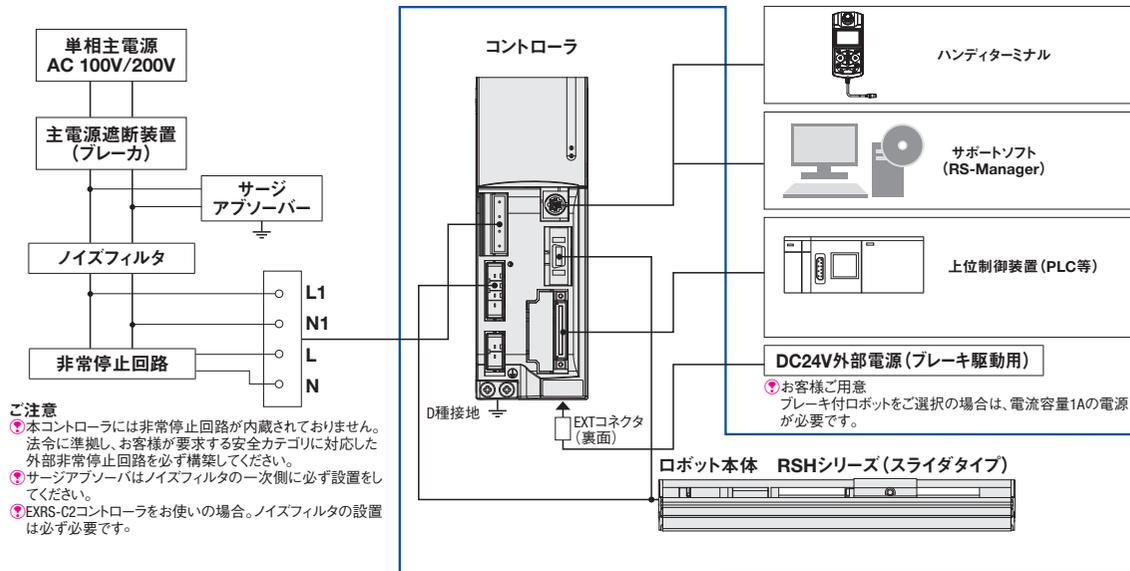
**ご注意**  
 ●本コントローラには非常停止回路が内蔵されておりません。法令に準拠し、お客様が要求する安全カテゴリに対応した外部非常停止回路を必ず構築してください。  
 ●スイッチング電源等のDC24V電源はお客様にてご用意していただきます。例: ミスミ型式 ESP20-100-24

### ■EXRS-P1 コントローラ システム構成例



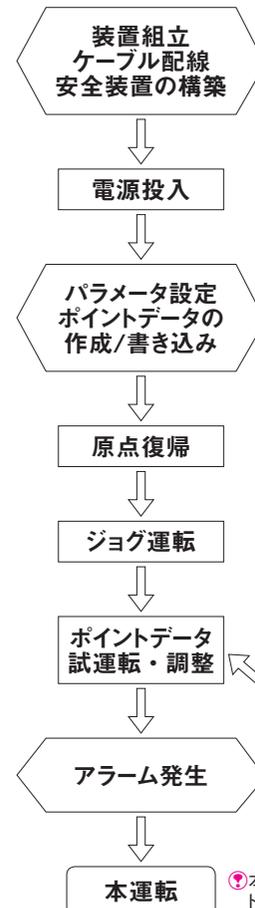
**ご注意**  
 ●本コントローラには非常停止回路が内蔵されておりません。法令に準拠し、お客様が要求する安全カテゴリに対応した外部非常停止回路を必ず構築してください。  
 ●スイッチング電源等のDC24V電源はお客様にてご用意していただきます。例: ミスミ型式 ESP20-100-24

### ■EXRS-C2 コントローラ システム構成例



**ご注意**  
 ●本コントローラには非常停止回路が内蔵されておりません。法令に準拠し、お客様が要求する安全カテゴリに対応した外部非常停止回路を必ず構築してください。  
 ●サージアブソーバはノイズフィルタの一次側に必ず設置してください。  
 ●EXRS-C2コントローラをお使いの場合、ノイズフィルタの設置は必ず必要です。

### ■使用手順



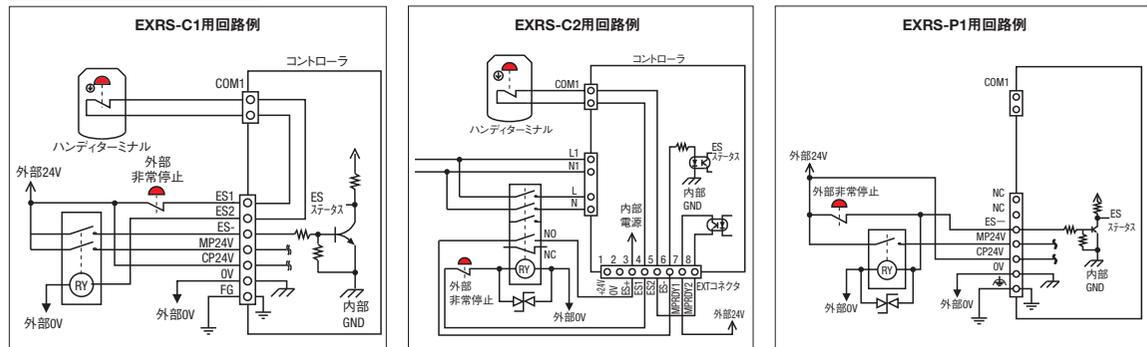
### ■よくあるご質問 (ミスミ単軸ロボット技術サポート専用回線: 03-5805-7088)

- Q1.非常停止回路の配線方法がよくわからない。非常停止回路を構築せずに試験的に動かしたい。  
 A1.弊社のRSサポート専用窓口までご連絡ください。配線方法や非常停止回路省略方法をご案内いたします。
- Q2.電源を投入すると、コントローラの赤いランプと青いランプが交互に点滅している。  
 A2.COM1にも挿入されていないため非常停止状態になっている。通信ケーブルやハンディターミナル、あるいはダミープラグを挿入してください。ハンディターミナルのロックしている赤いボタン(非常停止ボタン)を時計回りにひねってください。
- Q3.“NG1=45 インターロックエラー”により原点復帰ができない。  
 A3.サポートソフト/ハンディターミナルにてオプションパラメータを「無効」にしてください。
- Q4.ジョグ運転の方法が分からない。  
 A4.ハンディターミナルの場合「ポイントティーチング」。サポートソフトの場合は、画面のアイコンをクリック。
- Q5.カタログ表記の最高速度に達していないようだ。  
 A5.様々な要因から、到達速度が理論値より低い場合がございます。
- Q6.過負荷エラーにより、運転停止してしまう。  
 A6.ワークの荷重や取付方法を今一度見直してください。
- Q7.過電圧エラーにて運転停止してしまう。  
 A7.コントローラの主電源を今一度見直してください。

●本運転中も様々な要因から稼働停止に陥る可能性がございます。弊社単軸ロボットを新規でお使いのお客様には、トラブルシュートに大変役立つサポートソフトのご購入をお勧めいたします。

### 非常停止回路構築例

●ハンディターミナル・デッドマンスイッチ仕様の場合は、取扱説明書をご参照ください。



7 単軸ロボット  
アクチュエータ