

# SINGLE AXIS ROBOT CONTROLLER

## 単軸ロボット専用ポジション・コントローラ

コンパクト・多機能・高性能



●技術情報の詳細はアクチュエータ選定情報サイトでご確認いただけます。  
「ミスマ 単軸ロボット」で検索!  
●ご不明な点はアクチュエータ専用サポート窓口までお問合せください。TEL: 03-5805-7088

CE  
対応

●CEマーキング注意事項参照 P.512

●CADデータフォルダ名: 07\_Actuator

### ■ステッピングモータ用



### ■コントローラ単体価格

型式	入出力種類	¥基準単価		¥スライド単価
		1台	2, 3台	4, 5台
EXRS-C1	NPN: N	16,000	15,600	15,300
	PNP: P	28,000	27,500	27,300
	CC-Link: C	29,900	29,500	29,200
	DeviceNet: D	32,900	32,500	32,300

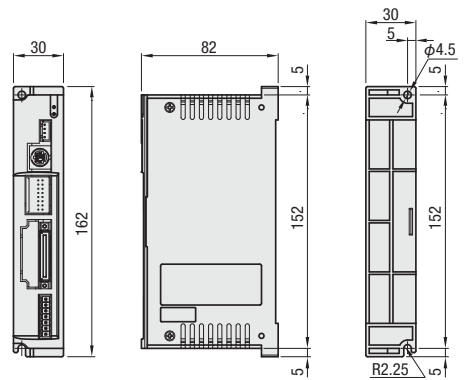
Ⓢ 表示数量超えは納期お見積り

Order 注文例  
型式: EXRS-C1 - 入出力種類: N

Delivery 出荷日  
5 日目出荷

### ■制御対象ロボット

RS 1/2/3
RS 1C/2C/3C
RSD 1/2/3
RSDG 1/2/3



- #### ⚠ 注意点
- 外部電源DC24V (3A以上) はお客様にて必ずご用意ください。ブレーキ仕様は4A以上必要になります。
  - I/Oケーブルは付属しません。オプション品としてお選びください。
  - 業務使用上、非常停止回路を外部に構築する必要があります。
  - 単軸ロボット一式を購入される際には、コントローラも含まれますので個別に選定される必要があります。
  - コントローラ単体でのご購入の際には、対象となる単軸ロボットの型式が必要となります。
  - コントローラの対象ロボットを変更される場合や、CC-Link構成変更による局番変更の場合は、サポートソフトが必要になります。
  - サービス電源は内蔵しておりません。

### ■サーボモータ用



### ■コントローラ単体価格

型式	入出力種類	¥基準単価		¥スライド単価
		1台	2, 3台	4, 5台
EXRS-C21A/C22A アプリケーション仕様 (データ保存用バッテリー付)	NPN: N	58,700	58,200	57,900
	PNP: P	70,600	70,200	69,900
	CC-Link: C	72,500	72,100	71,900
	DeviceNet: D	75,500	75,200	74,800
EXRS-C21B/C22B インクリメンタル仕様	NPN: N	55,600	55,200	54,900
	PNP: P	67,600	67,100	66,900
	CC-Link: C	69,500	69,100	68,800
	DeviceNet: D	72,500	72,100	71,900

Ⓢ 表示数量超えは納期お見積り

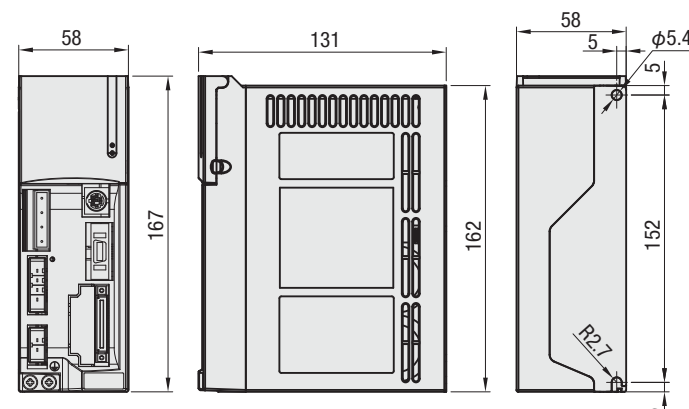
Order 注文例  
型式: EXRS-C21A - 入出力種類: N

Delivery 出荷日  
5 日目出荷

### ■制御対象ロボット

RS 1/2/3/4/5
RS 1C/2C/3C
RSF4
RSB 1/2

- #### ⚠ 注意点
- 外部電源DC24V (3A以上) はお客様でご用意をお願いします。ブレーキ用電源やI/O通信の電源として必要となります。
  - I/Oケーブルは付属しません。オプション品としてお選びください。
  - 業務使用上、非常停止回路を外部に構築する必要があります。
  - 単軸ロボット一式を購入される際には、コントローラも含まれますので個別に選定する必要があります。
  - コントローラ単体でのご購入の際には、対象となる単軸ロボットの型式が必要となります。
  - コントローラの対象ロボットを変更される場合や、CC-Link構成変更による局番変更の場合は、サポートソフトが必要になります。
  - サービス電源は内蔵しておりません。



### ■EXRS-C21/C22コントローラ専用EXTコネクタ信号表

ピン番号	信号名称	内容
1	+V24	メカブレーキ用電源入力 (DC電源はお客様ご用意)
2	0V	
3	ES+	非常停止入力用内部電源
4	ES1	非常停止接点1
5	ES2	非常停止接点2
6	ES-	非常停止レディ
7	MPRDY1	主電源入力準備完了出力接点 (DC24V電源はお客様ご用意)
8	MPRDY2	

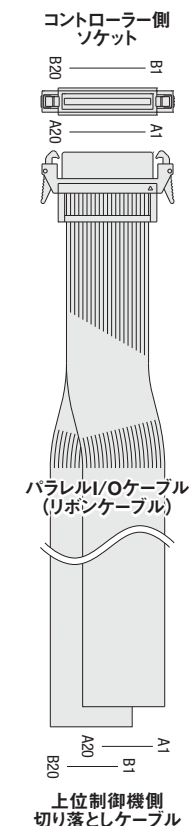
### 入出力種類

上位制御(PLC)等の仕様に合わせた下記4種類の内いずれかを選択 (EXRS-C1・EXRS-C2共通仕様)

種類	説明
NPN (パラレル I/O)	入力16点、出力16点による一般的なI/Oポート。PLCからコントローラのデータを読み書きすることはできません。
PNP (パラレル I/O)	入力16点、出力16点による一般的なI/Oポート。PLCからコントローラのデータを読み書きすることはできません。
CC-Link	CC-Link協会によるフィールドネットワーク通信規格の名称。
DeviceNet	非営利団体ODVAによるフィールドネットワーク通信規格の名称。

### ■パラレルI/O制御 信号機能説明

種類	ピン番号	信号名称	意味	内容
入力	A1-A2	+COM	I/O電源入力 プラスコモン (24V)	・外部電源入力(+)端子 ・DC24±10%
	A3-A4	NC	未接続	使用しません。
	A5-A12	PI0~7	ポイント番号選択 (2進数)	・目標位置を設定されたポイント番号の指定 ・現在位置入力用のポイント番号の指定 (手動モード)
	A13	JOG+	ジョグ操作(+)	・+方向のインテグ/ジョグ移動 (手動モード)
	A14	JOG-	ジョグ操作(-)	・-方向のインテグ/ジョグ移動 (手動モード)
	A15	MANUAL	手動モード	手動モード切替
	A16	ORG	原点復帰	原点復帰開始
	A17	/LOCK	インターロック	外部入力許可、移動中のOFFは減速停止します。
	A18	START	運転開始	指定ポイント番号への位置決め運転開始
	A19	RESET	リセット	・アラームリセット ・ポイント番号出力リセット ・相対位置決め運転の残移動量クリア
A20	SERVO	サーボ ON	モータ ON/OFF	
出力	B1-B8	POUT0~7	ポイント番号出力 (2進数)	・位置決め運転で指定されたポイント番号を出力 ・アラーム発生時のアラーム番号を出力 (有効/無効選択可)
	B9	OUT0	制御出力0	[パラメータ設定]により以下から任意に割付
	B10	OUT1	制御出力1	ゾーン出力・個別ゾーン・手動モード出力・原点復帰完了状態・押し付け状態・警告出力状態・位置近傍出力・移動中
	B11	OUT2	制御出力2	
	B12	OUT3	制御出力3	
	B13	BUSY	運転実行中	運転中にONします。
	B14	END	運転完了	運転結果を出力、正常完了でONします。
	B15	/ALM	アラーム	常時ON、アラーム発生時OFFします。
	B16	SRV-S	サーボ状態	モータへの電源供給時にONします。
	B17-B18	NC	未接続	使用しません。
B19-B20	-COM	I/O電源入力 マイナスコモン (0V)	・外部電源入力(-)端子 ・外部0V端子へ入れます。	



### 通信仕様

#### ■CC-Linkネットワークボード仕様

項目	CC-Linkネットワーク仕様
通信規格	CC-Link V1.10
局種	リモートデバイス局
占有局数	1局
局番設定	1~64
通信速度設定	156Kbps 625Kbps 2.5Mbps 5Mbps 10Mbps
総延長距離	1200m 900m 400m 160m 100m
モータ用LED	RUN, ERR, SD, RD

#### ■DeviceNetネットワークボード仕様

項目	DeviceNetネットワーク仕様
適合DeviceNet仕様	Volume 1 Release2.0/Volume 2 Release2.0
デバイスタイプ	Generic Device
MAC ID設定	0~63
通信速度設定	125Kbps 250Kbps 500Kbps
総延長距離	500m 250m 100m
モータ用LED	Module, Network

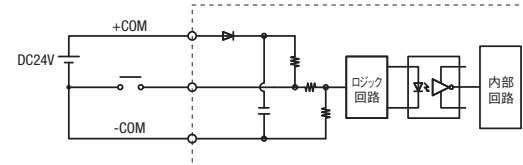
#### ■標準COM1ポート通信仕様 (RS-232C)

項目	仕様
伝送速度	38400bps
データビット長	8ビット
ストップビット長	1ビット
パリティ	奇数
フロー制御	なし
通信方式	全二重通信

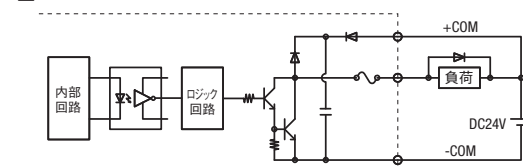
### 入出力回路

#### NPN仕様

##### ■入力部

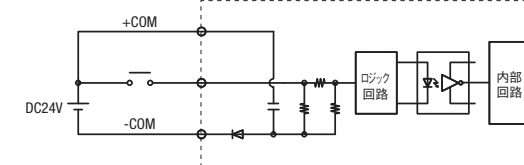


##### ■出力部

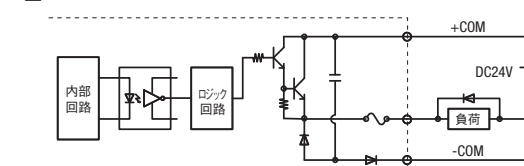


#### PNP仕様

##### ■入力部



##### ■出力部



7 単軸ロボット  
アクチュエータ