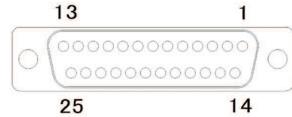


### 御参考図

- 本図寸法及び形状は予告無く変更する事があります。
- 本図にてレイアウト設計等される場合は、弊社までご連絡願います。

## ① ロボットモータ用コネクタ

\* ロボットとコントローラを接続するコネクタです。



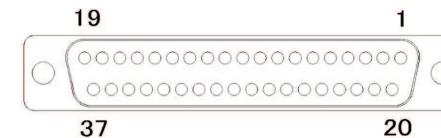
コントローラ側コネクタ : DB-25S-NR (JAE)  
ケーブル側コネクタ : DB-25SF-S (JAE) 相当品

ピン番号	信号名
1	右アーム軸 A
2	右アーム軸 /A
3	右アーム軸 B
4	右アーム軸 /B
5	右アーム軸 CA
6	右アーム軸 CB
7	Z 軸 A
8	Z 軸 /A
9	Z 軸 B
10	Z 軸 /B
11	Z 軸 CA
12	Z 軸 CB
13	システムリザーブ
14	旋回軸 A
15	旋回軸 /A
16	旋回軸 B
17	旋回軸 /B
18	旋回軸 CA
19	旋回軸 CB
20	左アーム軸 A
21	左アーム軸 /A
22	左アーム軸 B
23	左アーム軸 /B
24	左アーム軸 CA
25	左アーム軸 CB

表 : ロボットモータコネクタピン配列

## ② ロボット信号コネクタ

\* ロボットとコントローラを接続するコネクタです。



コントローラ側コネクタ : DC-37S-NR (JAE)  
ロボット側コネクタ : DC-37PF-S (JAE) 相当品

ピン番号	信号名	ピン番号	信号名
1	システムリザーブ	20	システムリザーブ
2	システムリザーブ	21	システムリザーブ
3	右アーム軸ORGセンサ	22	右アーム軸エンコーダ EA
4	右アーム軸エンコーダ EB	23	システムリザーブ
5	システムリザーブ	24	システムリザーブ
6	システムリザーブ	25	左アーム軸ORGセンサ
7	左アーム軸エンコーダ EA	26	左アーム軸エンコーダ EB
8	旋回軸ORGセンサ	27	旋回軸エンコーダ EA
9	旋回軸エンコーダ EB	28	Z 軸ORGセンサ
10	Z 軸エンコーダ EA	29	Z 軸エンコーダ EB
11	圧力センサ 1	30	圧力センサ 2
12	ファンエラー	31	真空吸着電磁弁 1 ON
13	真空吸着電磁弁 1 OFF	32	真空吸着電磁弁 2 ON
14	真空吸着電磁弁 2 OFF	33	ブレーキ制御
15	システムリザーブ	34	+24V
16	+24V	35	+24V
17	0V	36	0V
18	0V	37	シールド
19	FG		

表 : ロボット信号コネクタピン配列