

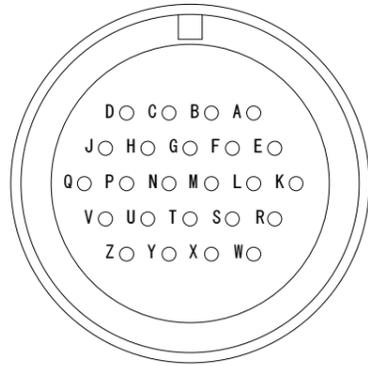
本図の内容は、株式会社ジェーイーエルが所有権を有するもので機密扱いとなっております。許可なく複写したり、第三者にこれを公開することのないようお願い致します。  
 This drawing and the information contained in it are confidential and property of JEL.  
 Thus cannot be copied or disclosed to a third party without the consent of JEL.

**JEL** ジェーイーエル

MODEL 型式	C5000S		
ISSUED NO. 管理番号	WJ0141	SCALE 尺度	1 / 4

### ①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



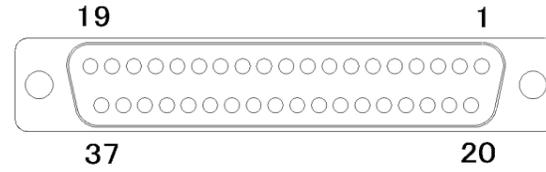
コントローラ側コネクタ : N/MS3102A24-28S (JAE)  
ケーブル側コネクタ : N/MS3106B24-28P (JAE) 相当品

ピン番号	信号名
A	左アーム U相
B	左アーム V相
C	左アーム W相
D	左アーム FG
E	システムリザーブ
F	システムリザーブ
G	システムリザーブ
H	システムリザーブ
J	システムリザーブ
K	Z軸 U相
L	Z軸 V相
M	Z軸 W相
N	Z軸 FG
P	Z軸ブレーキ+ (DC 24V)
Q	Z軸ブレーキ- (DC 24V)
R	右アーム U相
S	右アーム V相
T	右アーム W相
U	右アーム FG
V	FG
W	回転軸 U相
X	回転軸 V相
Y	回転軸 W相
Z	回転軸 FG

表 : ロボットモータコネクタピン配列

### ②信号用コネクタ

\*ロボットとコントローラを接続するコネクタです。



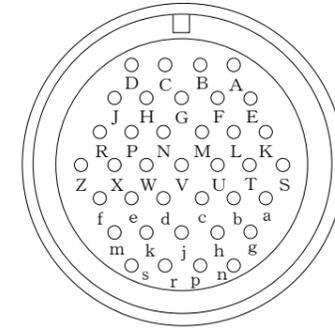
コントローラ側コネクタ : DC-37S-NR (JAE)  
ケーブル側コネクタ : DC-37PF-S (JAE) 相当品

ピン番号	信号名	ピン番号	信号名
1	汎用入力1 (右アーム)	20	汎用入力2 (右アーム)
2	汎用入力3 (右アーム)	21	汎用入力4 (右アーム)
3	汎用出力 (右アーム)	22	右アーム軸ORGセンサ
4	右アーム軸 CWセンサ	23	右アーム軸 CCWセンサ
5	汎用入力1 (左アーム)	24	汎用入力2 (左アーム)
6	汎用入力3 (左アーム)	25	汎用入力4 (左アーム)
7	汎用出力 (左アーム)	26	回転軸ORGセンサ
8	回転軸 CWセンサ	27	回転軸 CCWセンサ
9	左アーム軸ORGセンサ	28	左アーム軸 CWセンサ
10	左アーム軸 CCWセンサ	29	システムリザーブ
11	システムリザーブ	30	システムリザーブ
12	Z軸ORGセンサ	31	Z軸CWセンサ
13	Z軸CCWセンサ	32	圧力センサ1
14	圧力センサ2	33	ファンエラー
15	電磁弁1ON	34	電磁弁1OFF
16	電磁弁2ON	35	電磁弁2OFF
17	CAN+	36	CAN-
18	+24V	37	0V
19	0V		

表 : ロボット信号コネクタピン配列

### ③エンコーダ用コネクタ

\*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 : N/MS3102A28-21S (JAE)  
ケーブル側コネクタ : N/MS3106B28-21P (JAE) 相当品

ピン番号	信号
A	左アーム PS
B	左アーム /PS
C	左アーム 5V
D	システムリザーブ
E	回転軸 5V
F	左アーム 0V
G	左アーム FG
H	システムリザーブ
J	システムリザーブ
K	回転軸 /PS
L	回転軸 0V
M	システムリザーブ
N	システムリザーブ
P	システムリザーブ
R	システムリザーブ
S	回転軸 PS
T	回転軸 FG
U	システムリザーブ
V	システムリザーブ
W	システムリザーブ
X	システムリザーブ
Z	システムリザーブ
a	右アーム 5V
b	右アーム 0V
c	システムリザーブ
d	システムリザーブ
e	システムリザーブ
f	システムリザーブ
g	右アーム /PS
h	右アーム FG
j	Z軸 0V
k	Z軸 FG
l	システムリザーブ
m	システムリザーブ
n	右アーム PS
p	Z軸 5V
r	Z軸 /PS
s	Z軸 PS

表 : ロボットエンコーダコネクタピン配列