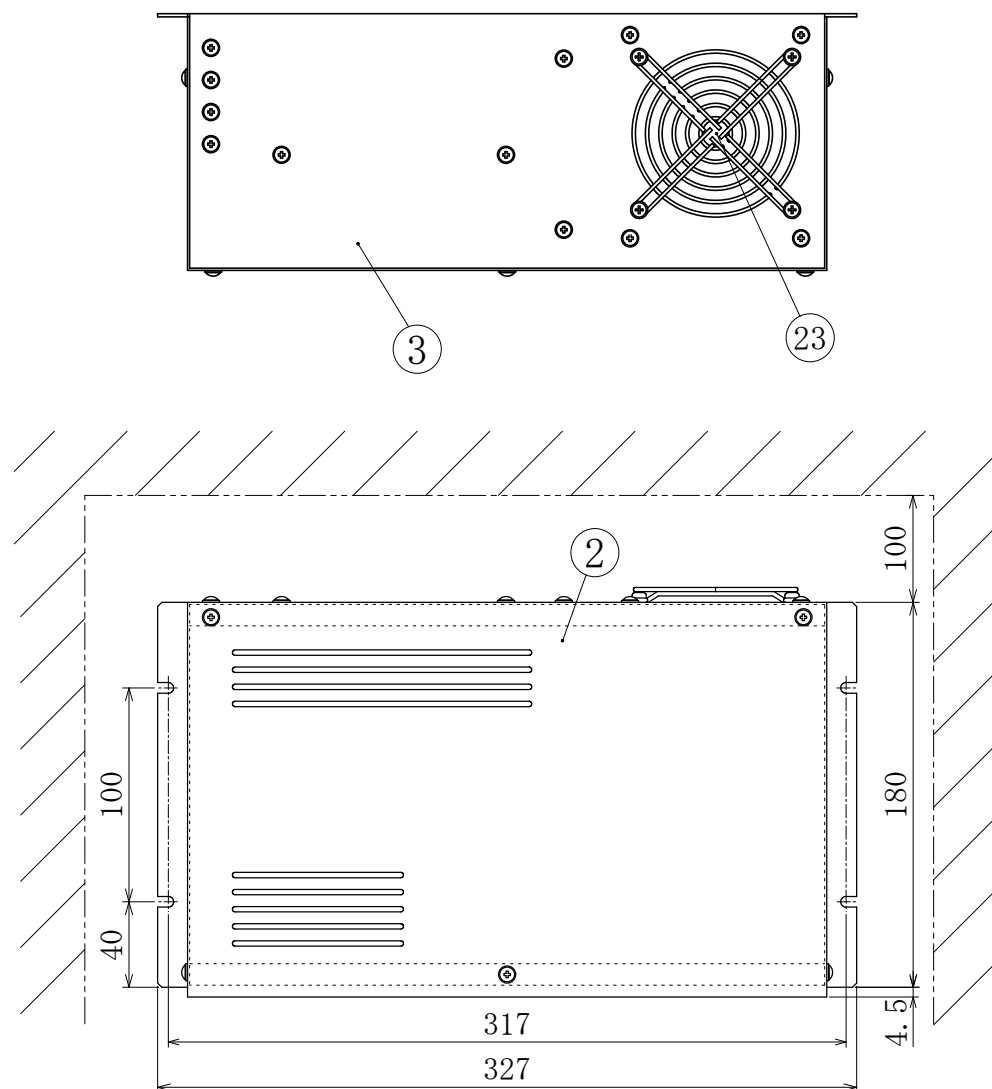
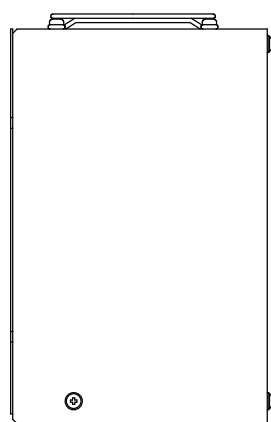


コントローラC4000各部名称

- ① ケース1
- ② ケース2
- ③ ケース3
- ④ 電源ランプ
- ⑤ 電源供給用端子台
- ⑥ FG端子
- ⑦ モータ用コネクタ
- ⑧ シグナル用コネクタ
- ⑨ モニタディスプレイ
- ⑩ スイッチ1
- ⑪ スイッチ2
- ⑫ スイッチ3
- ⑬ スイッチ4
- ⑭ モニタセレクトスイッチ
- ⑮ ティーチング用コネクタ
- ⑯ RS232C用ジャック
- ⑰ RS485用ジャック1
- ⑱ RS485用ジャック2
- ⑲ 通信確認ランプ
- ⑳ シェンサ用コネクタ
- ㉑ USBコネクタ(miniB)
- ㉒ カバ
- ㉓ DC軸流ファン

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。

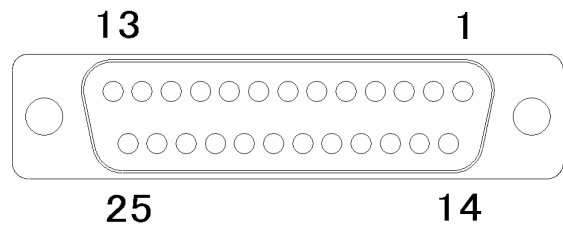
注記

放熱等の為コントローラの周囲100mm(上部は200mm)には物が無い状態で設置してください

また、コントローラは密閉した場所に設置しないでください

MODEL 型 式	C4000		
ISSUED NO. 管理番号	WJ0314	SCALE 尺 度	1/2.5

⑦ モータ用コネクタ



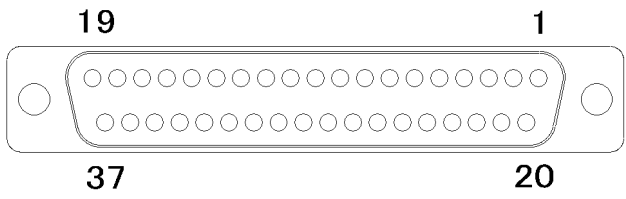
コントローラ側コネクタ：DB-25S-NR (JAE)

ケーブル側コネクタ：DB-25P-NR (JAE) 相当品

表：ロボットモータコネクタピン配列

ピン番号	信号名
1	右アーム A
2	右アーム /A
3	右アーム B
4	右アーム /B
5	右アーム C A
6	右アーム C B
7	Z 軸 A
8	Z 軸 /A
9	Z 軸 B
1 0	Z 軸 /B
1 1	Z 軸 C A
1 2	Z 軸 C B
1 3	システムリザーブ
1 4	旋回軸 A
1 5	旋回軸 /A
1 6	旋回軸 B
1 7	旋回軸 /B
1 8	旋回軸 C A
1 9	旋回軸 C B
2 0	左アーム A
2 1	左アーム /A
2 2	左アーム B
2 3	左アーム /B
2 4	左アーム C A
2 5	左アーム C B

⑧ シグナル用コネクタ



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-37P-NR (JAE) 相当品

表：ロボット信号コネクタピン配列

ピン番号	信号名	ピン番号	信号名
1	システムリザーブ	2 0	システムリザーブ
2	システムリザーブ	2 1	システムリザーブ
3	右アーム 原点センサ	2 2	右アーム エンコーダ E A
4	右アーム エンコーダ E B	2 3	システムリザーブ
5	システムリザーブ	2 4	システムリザーブ
6	システムリザーブ	2 5	左アーム 原点センサ
7	左アーム エンコーダ E A	2 6	左アーム エンコーダ E B
8	旋回軸 原点センサ	2 7	旋回軸 エンコーダ E A
9	旋回軸 エンコーダ E B	2 8	Z 軸 原点センサ
1 0	Z 軸 エンコーダ E A	2 9	Z 軸 エンコーダ E B
1 1	圧力センサ 1	3 0	圧力センサ 2
1 2	ファンエラー	3 1	真空吸着電磁弁 1 O N
1 3	真空吸着電磁弁 1 O F F	3 2	真空吸着電磁弁 2 O N
1 4	真空吸着電磁弁 2 O F F	3 3	ブレーキ制御
1 5	システムリザーブ	3 4	+ 2 4 V
1 6	+ 2 4 V	3 5	+ 2 4 V
1 7	0 V	3 6	0 V
1 8	0 V	3 7	シールド
1 9	F G		