

# 单轴机器人专用定位控制器

— 紧凑、多功能、高性能 —

Order 订货范例

型式 **EXRS-C1** - 输入输出种类 **N**

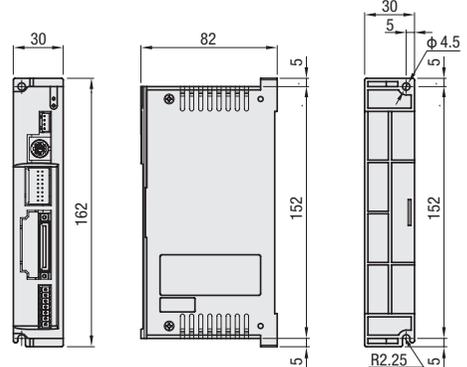
■步进马达用



型式	输入输出种类
EXRS-C1	NPN: <b>N</b>
	PNP: <b>P</b>
	CC-Link: <b>C</b>
	DeviceNet: <b>D</b>

■控制机器人

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



⚠ 注意事项

- 请客户务必准备外部电源DC24V(3A以上)。
- 不附带I/O电缆。请作为选购件进行选择。
- 在业务使用过程中，需要在外部构建紧急停止回路。
- 购置一套单轴机器人时，包含控制器，无需单独选择。
- 购置控制器单体时，需要对象单轴机器人的型号。
- 变更控制器的对象机器人时及通过CC-LINK构成变更更改站号时，需要支持软件。
- 未内置通用电源。

Order 订货范例

型式 **EXRS-C21A** - 输入输出种类 **N**

■伺服马达用



型式	输入输出种类
EXRS-C21A/C22A (绝对值型规格 带数据保存用电池)	NPN: <b>N</b>
	PNP: <b>P</b>
	CC-Link: <b>C</b> DeviceNet: <b>D</b>
EXRS-C21B/C22B (增量型规格)	NPN: <b>N</b>
	PNP: <b>P</b>
	CC-Link: <b>C</b> DeviceNet: <b>D</b>

■控制机器人

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

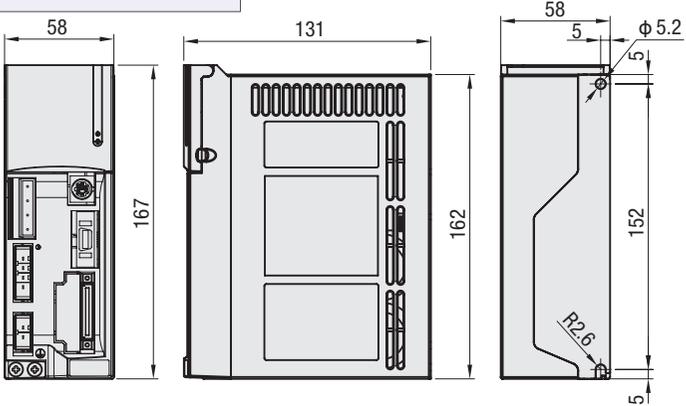
⚠ 注意事项

- 请用户准备外部电源DC24V(3A以上)。需要制动器电源及I/O通信电源。
- 不附带I/O电缆。请作为选购件进行选择。
- 在业务使用过程中，需要在外部构建紧急停止回路。
- 购置一套单轴机器人时，包含控制器，无需单独选择。
- 购置控制器单体时，需要对象单轴机器人的型号。
- 变更控制器的对象机器人时及通过CC-LINK构成变更更改站号时，需要支持软件。
- 未内置通用电源。

■EXRS-C21/C22控制器专用EXT连接器信号表

控制器附带的连接器。紧急停止回路构建及制动器电源用插座

针脚号	信号名称	内容
1	+V24	机械制动器用电源输入
2	0V	(请客户自备DC电源)
3	ES+	紧急停止输入用内部电源
4	ES1	紧急停止接点1
5	ES2	紧急停止接点2
6	ES-	紧急停止准备就绪
7	MPRDY1	主电源输入准备完毕输出接点
8	MPRDY2	(请客户自备DC24V电源)



Delivery 交货期 **13** 天发货  
上海·广州发货

输入输出种类 根据高位控制装置(PLC)等的规格，可从4种类型中选择。(EXRS-C1·EXRS-C2通用规格)

种类	说明
NPN(并行I/O)	输入16点(外部DC24V±10%、4mA 接地/1点 正极公共端) 输出16点(外部DC24V±10%、50mA/1点、0.4A以下/8点 漏极型)
PNP(并行I/O)	输入16点(外部DC24V±10%、4mA 负极公共端) 输出16点(外部DC24V±10%、50mA/1点、0.4A以下/8点 源极型)
CC-LINK	支持CC-LINK Ver1.10 远程设备站(1站)
DeviceNet	Devenet 从站 1节点(PLC侧设定软件可从本公司WEB下载)

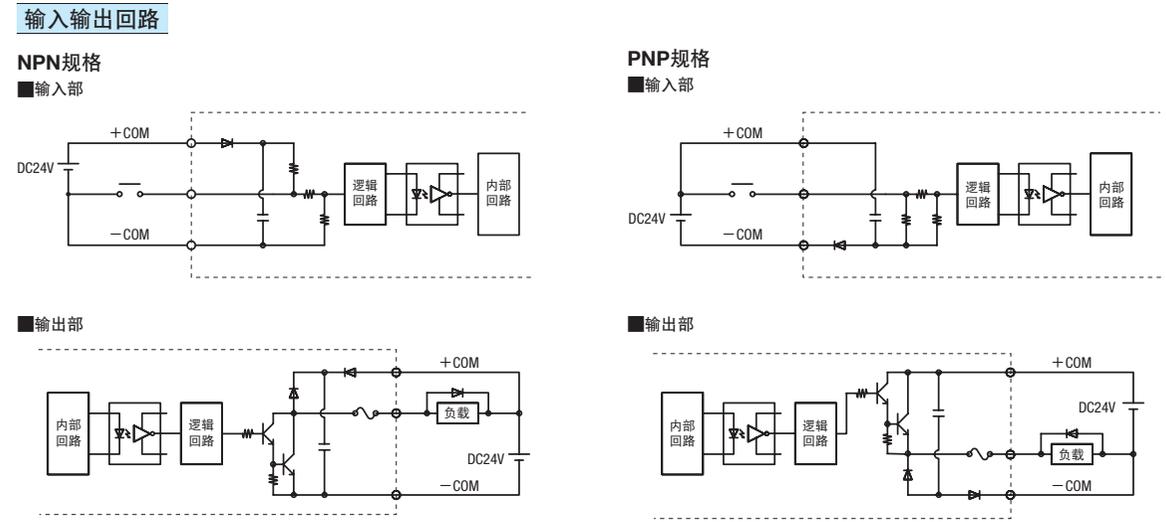
■并行I/O控制 信号功能说明

种类	针脚号	信号名称	意义	内容
输入	A1&A2	+COM	I/O电源输入 正极公共端(24V)	· 外部电源输入(+)端子 · DC24±10%
	A3&A4	NC	未连接	不使用。
	A5~A12	PIN0~7	选择定点编号 (2进制)	· 指定设定目标位置的定点编号 · 指定用于当前位置输入的定点编号(手动模式)
	A13	JOG+	点动操作(+)	· 正向的微调/点动(手动模式)
	A14	JOG-	点动操作(-)	· 正向的微调/点动(手动模式)
	A15	MANUAL	手动模式	· 手动模式切换
	A16	ORG	原点复位	· 开始原点复位
	A17	/LOCK	联锁	· 外部输入许可、移动中的OFF为减速停止。
	A18	START	开始运行	· 向指定定点编号开始定位运行。
	A19	RESET	复位	· 报警复位 · 定点编号输出复位 · 清除相对定位运行的剩余移动量
输出	A20	SERVO	伺服 ON	· 马达 ON/OFF
	B1~B8	POUT0~7	输出定点编号 (2进制)	· 输出定位运行时指定的定点编号 · 输出发生报警时的报警编号(可选择有效/无效)
	B9	OUT0	控制输出 0	利用“参数设定”，从以下进行任意分配 区域输出·单独区域输出·手动模式输出·原点复位结束状态·压紧状态·警告输出状态·位置附近输出·移动中输出
	B10	OUT1	控制输出 1	
	B11	OUT2	控制输出 2	
	B12	OUT3	控制输出 3	
	B13	BUSY	运行执行中	· 运行中ON。
	B14	END	运行结束	· 输出运行结果，正常结束时ON。
	B15	/ALM	报警	· 始终ON、报警发生时OFF。
	B16	SRV-S	伺服状态	· 向马达供给电源时ON。
B17~B18	NC	未连接	· 不使用。	
B19~B20	-COM	I/O电源输入 负极公共端(0V)	· 外部电源输入(-)端子 · 输入到外部0V端子。	



通信规格

项目	CC-Link网络规格	DeviceNet网络规格	标准COM1端口通信规格 (RS232C)
通信规格	CC-Link V1.10	Volume 1 Release2.0/Volume 2 Release2.0	传输速度 38400bps
站类型	远程设备站	Generic Device	数据位长 8位
持有站数	1站	0~63	停止位长度 1位
站号设定	1~64	MAC ID设定	奇偶校验 奇数
通信速度设定	156Kbps 625Kbps 2.5Mbps 5Mbps 10Mbps	通信速度设定	流控制 无
总延长距离	1200m 900m 400m 160m 100m	总延长距离	通信方式 全双工通信
监控用LED	RUN, ERR, SD, RD	监控用LED	



6 单轴机器人 アクチュエータ

6 驱动器 单轴机器人