



## 目 次

1. はじめに	1-1
1. 1 付属品について	1-1
1. 2 安全にお使いいただくために	1-2
2. 概要	2
3. システム構成	3
4. コントローラ	4-1
4. 1 仕様	4-1
4. 1. 1 コントローラ仕様	4-1
4. 1. 2 C C - L i n k 仕様	4-2
4. 1. 3 コントローラ外形寸法図	4-3
4. 1. 4 各部の名称	4-4
4. 2 設置方法	4-5
4. 2. 1 コントローラの設置	4-5
4. 2. 2 コントローラへの接続	4-6
4. 3 動作モード	4-10
4. 3. 1 ティーチングモード	4-10
4. 3. 2 外部起動モード	4-11
4. 4 運転方法と占有局数	4-12
4. 5 リモート I / O	4-13
4. 5. 1 リモート I / O 割付表	4-13
4. 5. 2 リモート I / O の詳細 ( R Y )	4-14
4. 5. 3 リモート I / O の詳細 ( R X )	4-15
4. 6 リモートレジスタ	4-16
4. 6. 1 リモートレジスタ割付表	4-16
4. 6. 2 リモートレジスタの詳細 ( R W w )	4-17
4. 6. 3 リモートレジスタの詳細 ( R W r )	4-18
4. 7 原点復帰	4-19
4. 7. 1 原点復帰動作の概要	4-19
4. 7. 2 原点復帰動作タイミング	4-19
4. 8 ポジション運転 ( 1 局占有 )	4-20
4. 8. 1 位置データの概要	4-20
4. 8. 2 各設定の詳細	4-21
4. 8. 3 ポジション運転での位置決め動作のタイミング	4-24
4. 8. 4 ポジション運転での位置決め動作中止のタイミング	4-25
4. 8. 5 ポジション運転での押付け動作の概要	4-27
4. 8. 6 ポジション運転での押付け動作のタイミング	4-28
4. 8. 7 ポジション運転での押付け動作中止のタイミング	4-29
4. 8. 8 押付け動作の実際	4-30
4. 8. 9 押付け力の設定値	4-32
4. 9 ダイレクト運転 ( 2 局占有 )	4-35
4. 9. 1 設定データの概要	4-35
4. 9. 2 ダイレクト運転での位置決め動作のタイミング	4-36
4. 9. 3 ダイレクト運転での位置決め動作中止のタイミング	4-37
4. 9. 4 ダイレクト運転での押付け動作の概要	4-39
4. 9. 5 ダイレクト運転での押付け動作のタイミング	4-40
4. 9. 6 ダイレクト運転での押付け動作中止のタイミング	4-41

4. 1 0	その他の機能	4-42
4. 10.1	リモートティーチング	4-42
4. 10.2	ゾーン出力	4-43
4. 10.3	ブレーキ	4-44
<b>5.</b>	<b>ジョグボックス</b>	<b>5-1</b>
5. 1	仕様	5-2
5. 1.1	ジョグボックス仕様	5-2
5. 1.2	外形寸法図	5-2
5. 2	取り扱い方法	5-3
5. 2.1	各部の名称	5-3
5. 2.2	接続方法	5-4
5. 2.3	取り外し方法	5-4
5. 3	操作方法	5-5
5. 3.1	ジョグボックスの表示とモード切替	5-5
5. 3.2	ジョグボックスのメニュー階層図	5-6
5. 3.3	非常停止	5-7
5. 4	モードの説明	5-8
5. 4.1	STBモード	5-9
5. 4.2	MOVモード	5-10
5. 4.3	JOGモード	5-12
5. 4.4	POSモード	5-14
5. 4.5	I/Oモード	5-19
5. 4.6	PRMモード	5-21
5. 4.7	OPTモード	5-26
5. 5	アラーム表示	5-27
<b>6.</b>	<b>アラーム</b>	<b>6-1</b>
6. 1	アラームの内容	6-1
6. 2	トラブルシューティング	6-3
6. 3	CC-Link通信エラー	6-6
<b>7.</b>	<b>パラメータ</b>	<b>7-1</b>
7. 1	パラメータの内容	7-1
7. 1.1	原点復帰パラメータ	7-1
7. 1.2	軸パラメータ	7-2
7. 1.3	PGパラメータ	7-2
7. 1.4	その他パラメータ	7-3
7. 1.5	特殊パラメータ	7-4
7. 2	アクチュエータ別パラメータ表	7-4
<b>8.</b>	<b>資料</b>	<b>8-1</b>
8. 1	使用コネクタ一覧	8-1
8. 2	アクチュエータ側コネクタ 結線図	8-1
8. 3	ケーブル結線図	8-2
<b>9.</b>	<b>PLCサンプルプログラム</b>	<b>9-1</b>
9. 1	ポジション運転	9-1
9. 2	ダイレクト運転	9-3
	改版履歴	9-6

## 1. はじめに

この度は、XAコントローラ、アクチュエータをお買い上げ頂き有り難うございます。

本取扱説明書は本機の取り扱い、運転方法等について詳細に説明してありますので、よくお読みになり正しく御使用されますようお願いいたします。

必要と思われる箇所を前もってプリントアウトし、それを機械の近くに保存し、機械を扱う全員の方が定期的に見るようにしてください。

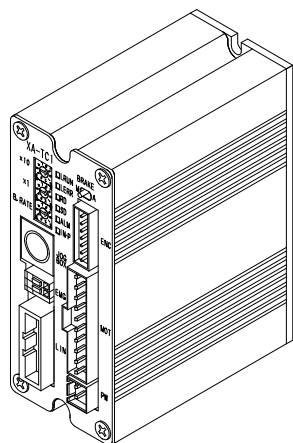
XA-TC1はR oHS指令に対応しております。

本取扱説明書に記載されている内容は製品改良の為、予告無しに変更する事があります。最新の情報は、当社ホームページをご覧ください。 <http://www.sus.co.jp/>  
本書の内容につきましては万全を期しておりますが、万一、誤りなどお気づきの点がございましたら、弊社までご連絡ください。

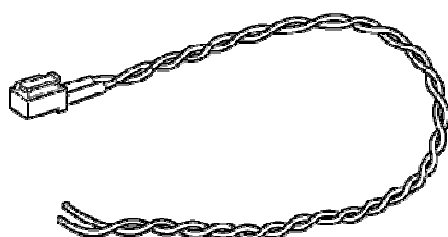
### ■ ■ 1. 1 付属品について ■ ■

製品がお手元に届きましたら、付属品の確認をお願いします。

- XA-TC1コントローラ





- 電源ケーブル



## ■ ■ 1. 2 安全にお使いいただくために ■ ■

安全にお使いいただくために、よくお読みになり正しくお使いください。

以下に示す内容は、お客様や他の人への危害、財産への損害を未然に防止するためのものです。

 <b>警告</b>	この表示は、「死亡または重傷などを負う可能性が想定される」内容です。
 <b>注意</b>	この表示は、「傷害を負うまたは物的損害が発生する可能性が想定される」内容です。

### ■ ■ ■ ■ ■ 警 告 ■ ■ ■ ■ ■

- 本書に記してあること以外の取り扱い・操作は原則として、「してはならない」と解釈してください。
- 人命に関わる装置には使用できません。
- コントローラの配線、アクチュエータの組み付け等の作業は、専門の技術者が行ってください。
- 作業される場合は、必ず電源を切った後に行ってください。
- 濡れた手でコントローラを触らないでください。感電の恐れがあります。
- コントローラ、アクチュエータは不燃物に取り付けてください。火災の原因になります。
- 各コネクタには仕様にあった電圧以外は印加しないでください。  
また、極性を間違えないようにしてください。
- 通電中や電源 OFF 後は、コントローラ・アクチュエータが高温になっている場合があります。触れないでください。
- アクチュエータ、コントローラ、ジョグボックスの分解や改造は行わないでください。
- コントローラ・アクチュエータを廃棄する場合は、一般産業廃棄物として処理してください。

### ■ ■ ■ ■ ■ 注 意 ■ ■ ■ ■ ■

- コントローラ・アクチュエータは精密機器です。落下させたり、強い衝撃を与えたりしないようにしてください。
- 本アクチュエータ・コントローラは、低速での押し付け動作を行うことが可能ですが、高速で干渉物などに衝突するような動作・用途には使用できません。
- コントローラはモータ駆動用に高周波のチョッピング回路を有しています。  
そのため、外部にノイズを発生しており、計測器や受信機などの微弱信号を扱う機器に影響を与える可能性があり、同一の装置で使用されるには、問題が発生する場合があります。

## 2. 概要

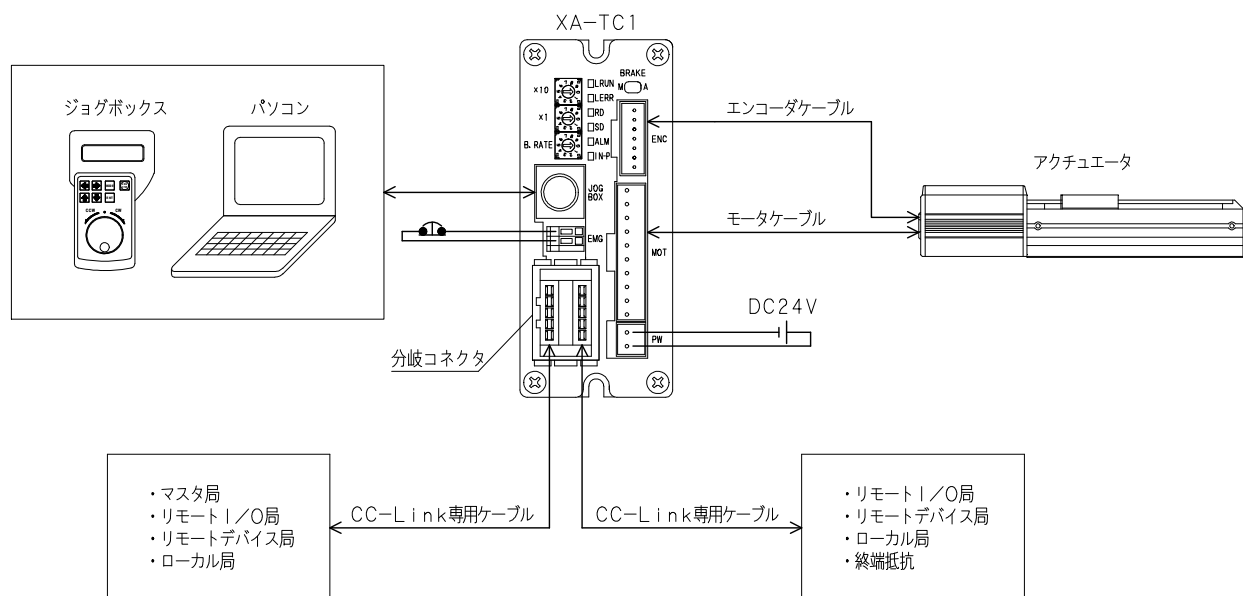
- ◆ミニチュアアクチュエータ XAシリーズは位置決め、搬送等の用途に汎用的に用いる事の出来る小型電動ポジショナーです。
- ◆アクチュエータ部はステッピングモータとボールネジにより駆動され、直動が<sup>①</sup>を内蔵する為ラジアル負荷を受けた状態での位置決め動作を行なう事が出来ます。
- ◆幅広いラインアップに 25mm、50mm、100 mmごとのストロークが設定されていますので用途に応じた機種を選定してご使用下さい。
- ◆システムに合わせてポジション運転(1局占有)とダイレクト運転(2局占有)を切替えて使用することが出来ます。(ポジション運転:255 ポジション ダイレクト運転:直接数値指定)
- ◆ダイレクト運転を使用すれば目標位置以外に速度、加減速などを直接数値で設定することが可能です。(コントローラに位置データを登録する必要はありません)
- ◆XA-TC1コントローラは、ステップモータながら、エンコーダからの位置フィードバックにより、位置ずれを検出し、エラーを通知する機能や、位置補正を行う機能を有しています。  
また、低速での押し付け動作が行えますので、位置決め動作、押し付け動作を使い分けることで、色々な用途に使用することが可能です。
- ◆エアーを駆動源とするアクチュエータと比べた場合、エネルギー効率、使用時のフレキシビリティの高さを特長として併せ持ちます。
- ◆CC-Linkの設定はロータリースイッチで行うためジョグボックス、パソコンでの設定は不要となります。

### 注意書

本コントローラの動作にはCC-Linkに関する知識が必要です。  
CC-Link、GX Developerは三菱電機株式会社の登録商標です。  
その他、本文中における会社名、商品名は、各社の商標または登録商標です。

### 3. システム構成

システム構成及び、機器の名称を示します。



#### お客様にてご用意いただくもの

- ・電源 (DC 24V)、
- ・CC-Link専用ケーブル
- ・パーソナルコンピュータ (パソコンソフト使用時)

#### コントローラ付属品

- ・電源ケーブル

#### アクチュエータ付属品

- ・モータケーブル
- ・エンコーダケーブル

#### オプション

- ・CC-CON (コネクタセット: コネクタ、分岐コネクタ、終端抵抗)
- ・XA-JB (ジョグボックス)
- ・PC232-8-CAB (PCソフト用ケーブル)
- ・USB-RS232C (コンバータ) \*パソコンにRS232Cコネクタが装備されていない場合必要です

## 4. コントローラ

### ■ ■ 4. 1 仕様 ■ ■

#### 4. 1. 1 コントローラ仕様 型式 XA-TC1

##### 【対応するアクチュエータ】

XA-20L  
 XA-28L/28H  
 XA-35L/35H  
 XA-42L/42H/42D  
 XA-50L/50H  
 XA-E35L  
 XA-42R

コントローラは共通ですが、各アクチュエータに対応した電流設定をしてあります。  
 コントローラ上面に貼ってある、アクチュエータ型式シールをご確認の上、接続してください。

項目	仕様
電源電圧・容量	DC24V ±5% 最大 2A
位置制御 (*1)	セミクローズドループ/オープンループ
記憶装置	EEPROM
モータドライバ	2相ユニポーラ マイクロステップ駆動
データ入力	専用ジョグボックス(ジョグティーチング、数値入力) パソコン(数値入力)
通信機能	EIA RS232C 準拠 1局
重量	約 221 g
使用周囲温度・湿度	温度 0~40℃ 湿度 85%RH 以下 結露なきこと
使用場所	屋内で直射日光が当たらない場所
使用周囲雰囲気	腐食性ガス・オイルミスト・引火性ガス・塵埃のないこと
保存温度・湿度	温度 -10~50℃ 湿度 85%RH 以下 結露、凍結なきこと

(\*1) アクチュエータがエンコーダ付きでない場合は、オープンループになります。  
 セミクローズド/オープンの切り替えは、パラメータにて行います。



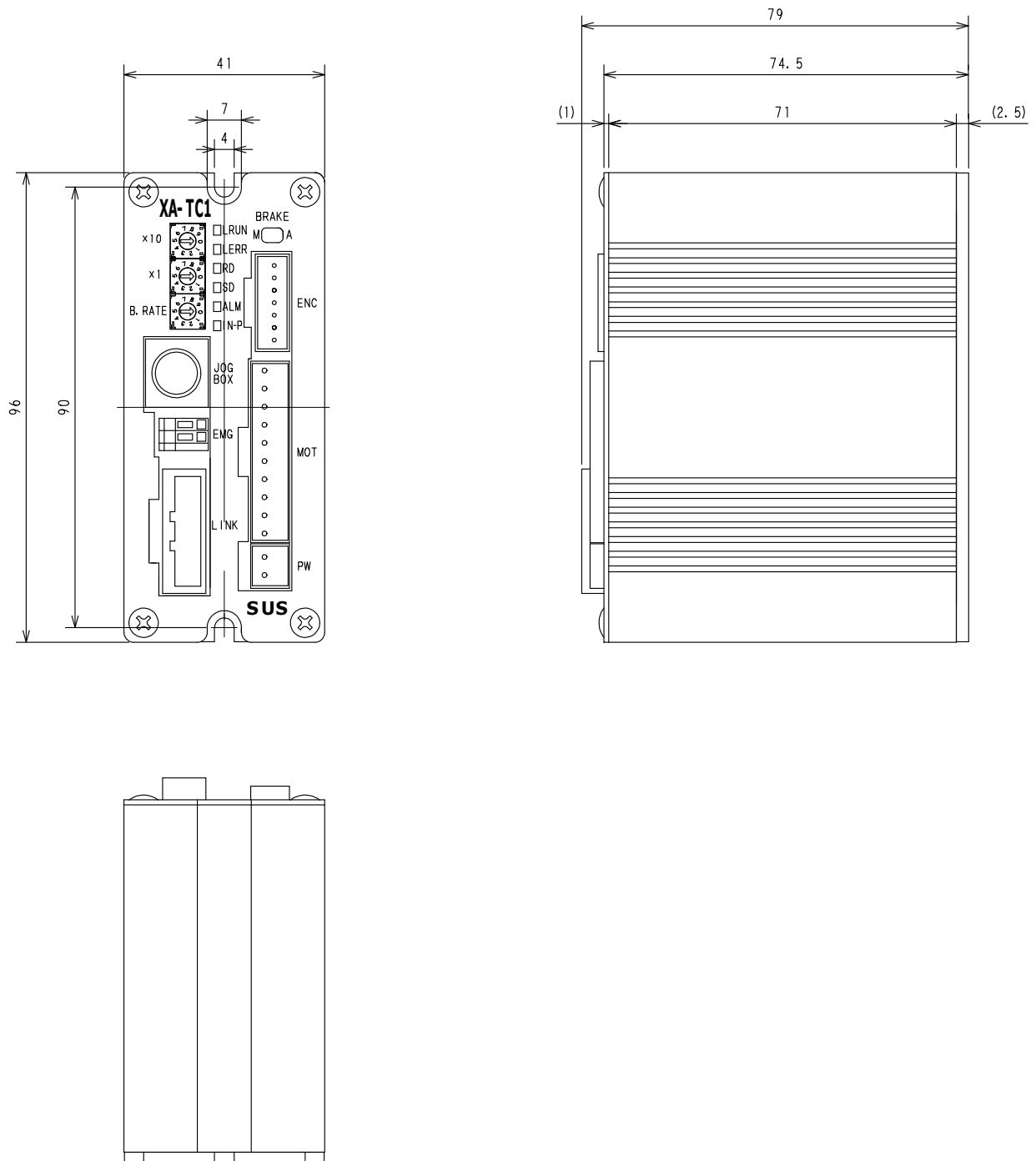
## 4. 1. 2 CC-Link 仕様

項目	仕様		
通信規格	CC-Link Ver1.10		
伝送速度	10M/5M/2.5M/625k/156kbps		
伝送方式	ブロードキャストポーリング方式		
同期方式	フレーム同期方式		
符号化方式	NRZI 方式		
伝送路形式	バス形式 (EIA RS485 準拠)		
伝送フォーマット	HDLC 準拠		
誤り制御方式	CRC ( $X^{16} + X^{12} + X^5 + 1$ )		
リモート局タイプ	リモートデバイス局		
リモート局番	1~64		
占有局数	1局占有 (ポジション運転)、2局占有 (ダイレクト運転)		
最大接続台数	<p>42台 ただし、下記の条件を満足すること</p> $\{(1 \times a) + (2 \times b) + (3 \times c) + (4 \times d)\} \leq 64$ <p>a : 1局占有ユニットの台数  b : 占有ユニットの台数  c : 3局占有ユニットの台数  d : 4局占有ユニットの台数</p> $\{(16 \times A) + (54 \times B) + (88 \times C)\} \leq 2304$ <p>A : リモート I/O 局の台数 <math>\leq 64</math>  B : リモートデバイス局の台数 <math>\leq 42</math>  C : ローカル局の台数 <math>\leq 26</math></p>		
最大ケーブル総延長と 局間ケーブル長 (*1)	伝送速度 (bps)	局間ケーブル長	最大ケーブル総延長
	156k	0.2m 以上	1200m
	625k		900m
	2.5M		400m
	5M		160m
10M	100m		
接続ケーブル	CC-Link Ver. 1.10 対応専用ケーブル		
コネクタ (*2)	ケーブル側	35505-6000-B0M GF (住友 3M 製)	
	分岐コネクタ	35715-L010-B00 AK (住友 3M 製)	

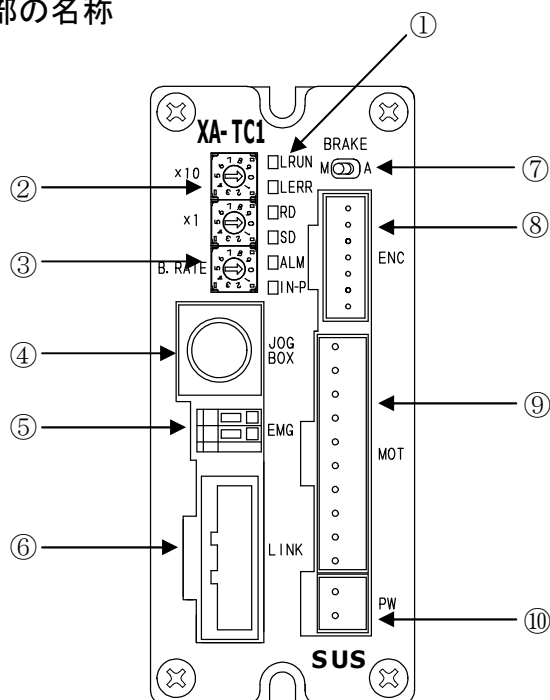
(\*1) Ver1.10 対応品と Ver1.00 対応品を混在させた場合、最大ケーブル総延長と局間ケーブルは Ver1.00 の仕様となります。

(\*2) コネクタは別売品です。(コネクタセット : CC-CON)

4. 1. 3 コントローラ外形寸法図



4. 1. 4 各部の名称



番号	名称	内容	
①	LED 表示	コントローラの状態を LED の点灯状態で確認できます	
		LED 名称	内容
		LRUN	点灯：データリンク実行中
		LERR	点灯：交信エラー 点滅：電源 ON 中にスイッチ類の設定を変更した
		RD	点灯：データ受信中
		SD	点灯：データ送信中
		ALM	点灯：非常停止時 点滅：アラーム発生時
		IN-P	点灯：アクチュエータ停止中
②	局番 設定スイッチ	ユニットの局番を設定します。 設定範囲：1～64	
③	伝送速度 設定スイッチ	ユニットの伝送速度を設定します	
		番号	伝送速度設定
		0	伝送速度 156kbps
		1	伝送速度 625kbps
		2	伝送速度 2.5Mbps
		3	伝送速度 5Mbps
④	JOGBOX コネクタ	ジョグボックス、パソコンの接続用コネクタです	

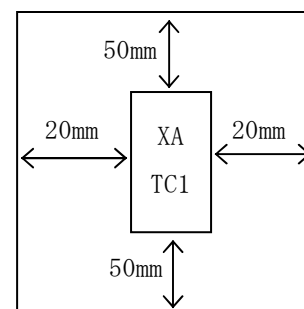
番号	名称	内容
⑤	非常停止端子台	開放で非常停止となります。 注) 出荷時は配線されていません
⑥	LINKコネクタ	CC-Link 専用ケーブルを接続します。 渡り配線を行う場合はオプションの分岐コネクタ (CC-CON) を使用してください。
⑦	ブレーキスイッチ	ブレーキの手動・自動の切り替えを行います。(ブレーキ対応品のみ) 通常は A でご使用ください。
⑧	ENCODERコネクタ	エンコーダケーブル接続用コネクタです。
⑨	MOTORコネクタ	モータケーブル接続用コネクタです。 ブレーキ付きの場合は、ブレーキ配線も含まれます。
⑩	PWコネクタ	電源接続用コネクタです。

## ■ ■ 4. 2 設置方法 ■ ■

### 4. 2. 1 コントローラの設置

コントローラの設置について説明します。次の注意事項を守りご使用下さい。

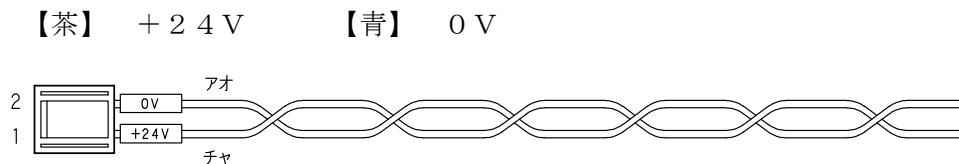
- ◆ 取り付け方向は垂直にしてください。
- ◆ 取り付けは鉄板、アルミ板等の熱伝導の良い物にしっかりとネジ止めしてください。取り付け用のネジは、M3 ナベネジ、M3 トラスネジなどの頭径が、7mm 以下の物をご使用ください。
- ◆ コントローラを密閉された盤内に設置する場合は、熱がこもらないように、ファン等を設置してください。
- ◆ 放熱のために、垂直方向へ 50mm 以上、水平方向へ 20mm 以上のスペースを確保してください。
- ◆ 振動がある場所での使用は避けてください。
- ◆ 直射日光が当たる場所での使用は避けてください。
- ◆ コントローラの内部に異物が入らないようにしてください。
- ◆ 高温・多湿、及びホコリ、鉄粉、切削油等の粉塵が多い場所での使用は避けてください。



## 4. 2. 2 コントローラへの接続

### (1) 電源の配線

電源はDC 24V±5% 2Aを「PW」コネクタへ接続して下さい。  
安全のため、供給される電源を外部機器にて開閉する回路を設けてください。



電源を逆接続されますとコントローラが破損します。

コントローラへの電源投入前に、PWコネクタをコントローラから抜いた状態でテスター等で電圧チェックを行って下さい。

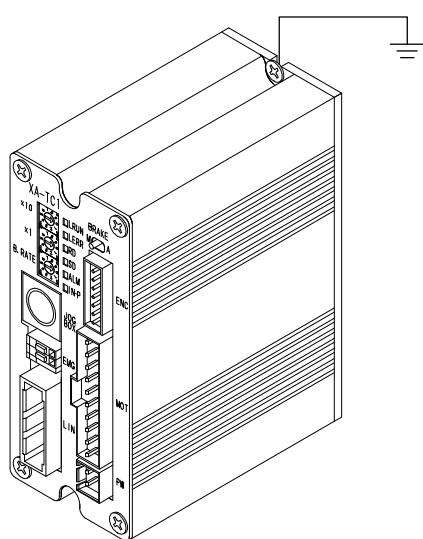
また、絶縁試験は行なわないで下さい。

電源ケーブルはコントローラに付属しています。長さ50cm

### (2) 接地線の接続

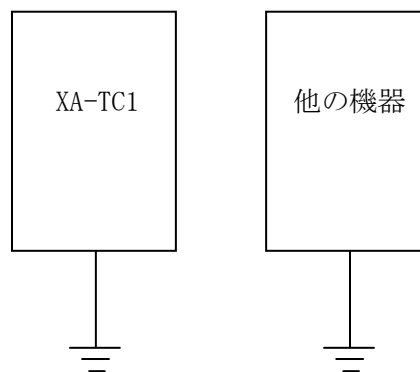
通常的环境下では、制御盤の中板等にコントローラを取り付け接地されれば問題はありませんが、静電気が発生しやすい环境下や、ノイズが大きな环境下では接地線をコントローラの止めネジから接続して下さい。(D種接地)

また、接地線を他の機器と共用すると、ノイズの影響を受ける可能性がありますので必ず専用で接地してください。



コントローラの止めネジから接続

接地は専用で

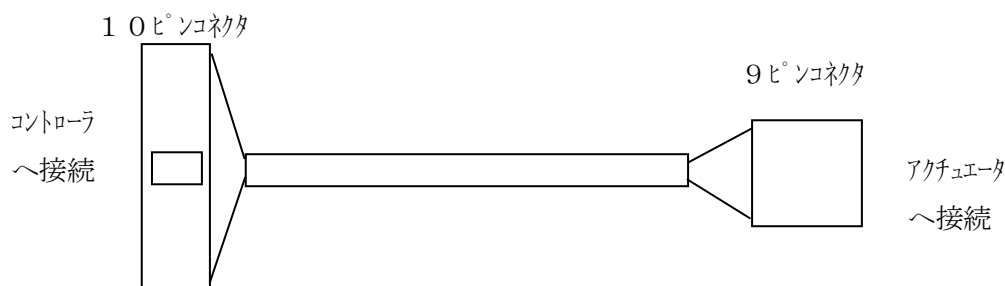


### (3) モータケーブルの配線

モータケーブルはアクチュエータとコントローラ間を接続するケーブルです。

10ピンコネクタを「MOT」コネクタへ接続します。

9ピンコネクタをアクチュエータのモタリードのコネクタへ接続します。



モータケーブルはアクチュエータに付属しています。長さ3m



モータケーブルはモータ駆動用の動力線で、外部の機器に対しノイズ源となる可能性がありますので、布線する際は次の点にご注意ください。

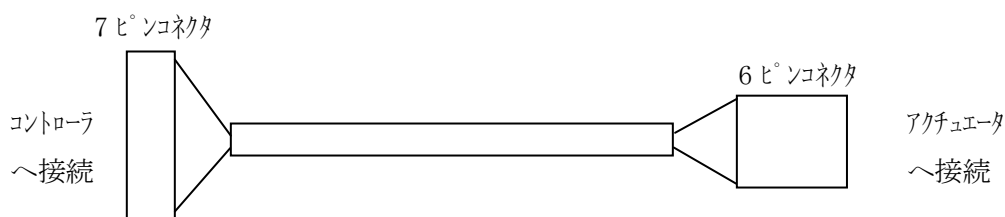
1. 計測器、受信機などの機器の配線とモータケーブルを平行布線したり、同一のダクトに布線しないでください。
2. 計測器、受信機などの機器とできるだけ距離を離して布線してください。

### (4) エンコーダケーブルの配線

エンコーダケーブルはアクチュエータとコントローラ間を接続するケーブルです。

7ピンコネクタを「ENC」コネクタへ接続します。

6ピンコネクタをアクチュエータのコネクタへ接続します。



エンコーダケーブルはアクチュエータに付属しています。長さ3m

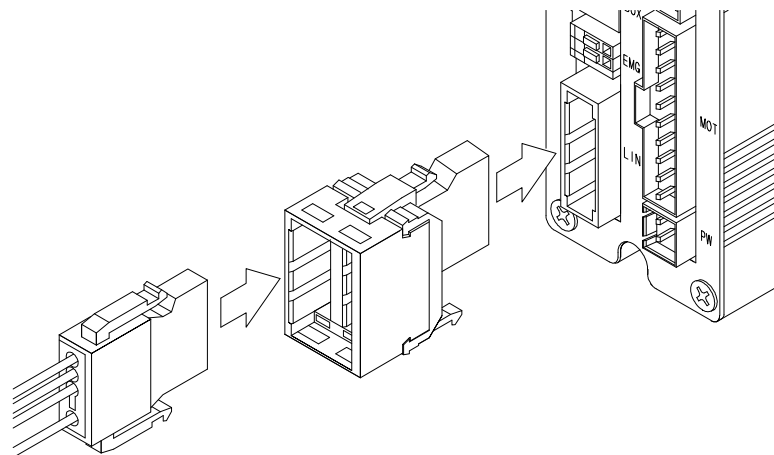


エンコーダケーブルを布線する場合には、他の動力線と平行布線したり、同一のダクトに布線しないでください。

### (5) CC-Link専用ケーブルの配線

コントローラの「LINK」コネクタへ接続します。

渡り配線を行う場合はオプションの分岐コネクタ (CC-CON) を使用してください。



#### コネクタピン配列

端子番号	名称	電線被覆色・他
1	DA	青色
2	DB	白色
3	DG	黄色
4	—	—
5	SLD	接地線 (シールド)

コネクタ : 35505-6000-B0M GF (住友 3M 製)

分岐コネクタ : 35715-L010-B00 AK (住友 3M 製)

XA-TC1 は CC-Link Ver. 1.10 に対応しています。

CC-Link Ver. 1.10 対応専用ケーブルを使用することにより制約の少ないネットワーク構成が可能となります。詳しくはマスタユニットの取扱説明書をご参照ください。

コネクタ、分岐コネクタはオプションのコネクタセット (CC-CON) に含まれています。

### (6) 終端抵抗

CC-Linkシステム of 両端ユニットには終端抵抗を接続する必要があります。

終端抵抗はコネクタのDA-DB間に接続します。

CC-Link専用ケーブルにより終端抵抗は異なりますので注意してください。

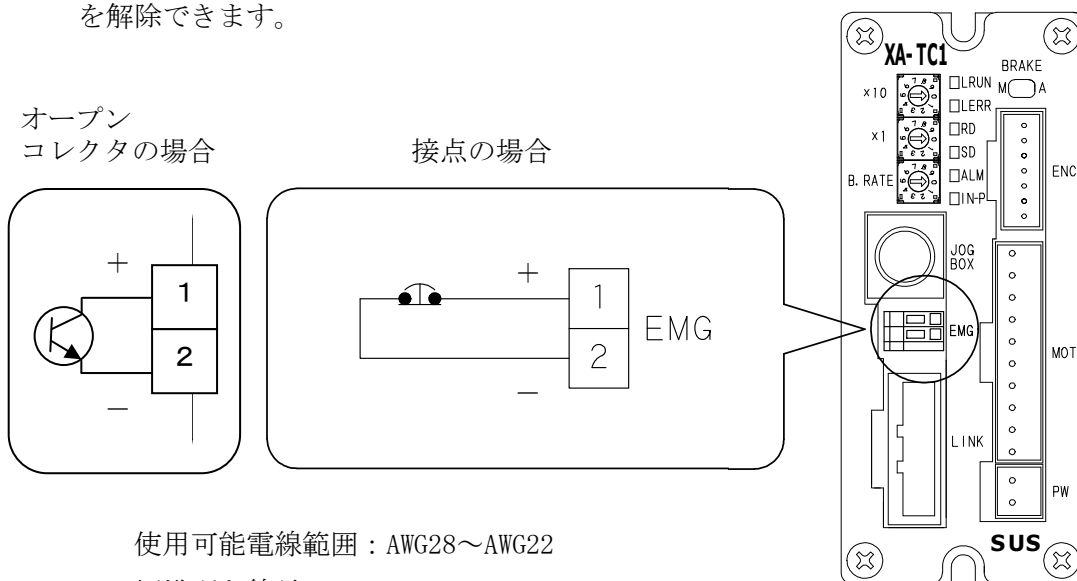
詳しくはマスタユニットの取扱説明書をご参照ください。

終端抵抗 110Ω 1/2W はオプションのコネクタセット (CC-CON) に含まれています。

(7) 非常停止 (EMG)

EMG を OFF (EMG 端子間を開放) すると非常停止状態となります。

非常停止状態から EMG を ON (EMG 端子間を短絡) にして RES の ON→OFF で非常停止状態を解除できます。



使用可能電線範囲 : AWG28~AWG22

標準剥き線長 : 9~10mm

非常停止が入力されると次のような状態となります。

- ・アクチュエータは急停止し、カレントダウンします。
- ・レディ/アラーム出力<RDY/ALM>が OFF します。
- ・位置決め完了<IN-P>は OFF します。



非常停止の状態でもアクチュエータは通電されていますので、異常時は非常停止のまま長時間放置せず電源を遮断してください。

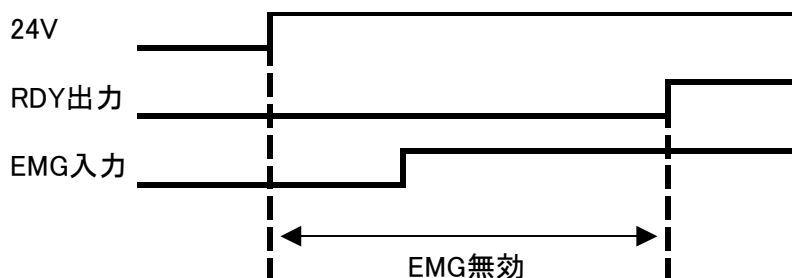
動作中に非常停止を入力せずに電源を遮断した場合は、慣性によりスライダが即時停止しないことがあります。

緊急の場合は、非常停止を入力後、電源を遮断してください。

出荷時は配線されていませんのでお客様のシステムに合わせて非常停止回路を配線してください。

電源投入時、レディ出力がONするまでの間は非常停止を無視します。

PLCなどに非常停止信号を接続される場合は、この間に非常停止信号を入力(閉)してください。(Ver1.20以降)





### ■ ■ 4. 3 動作モード ■ ■

コントローラの動作モードには、**ティーチングモード**と**外部起動モード**の2種類があります。

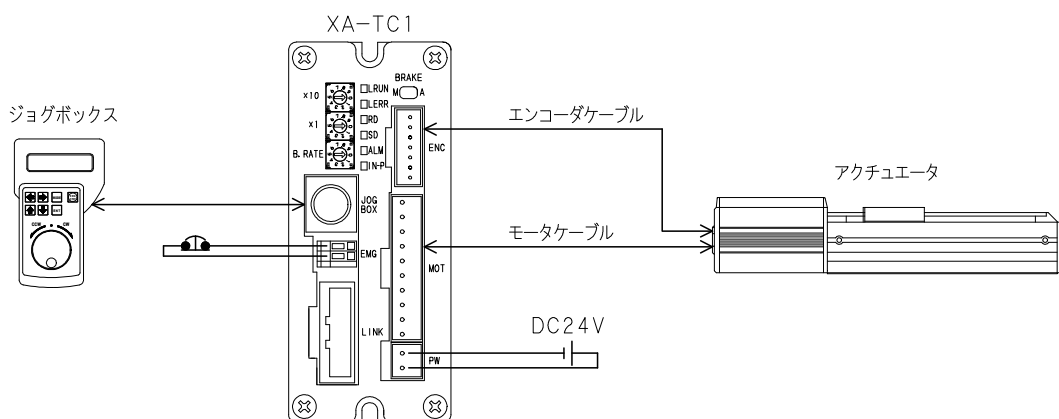
#### 4. 3. 1 ティーチングモード

ティーチングモードでは、位置データの設定、移動確認等の操作を行なう事ができます。

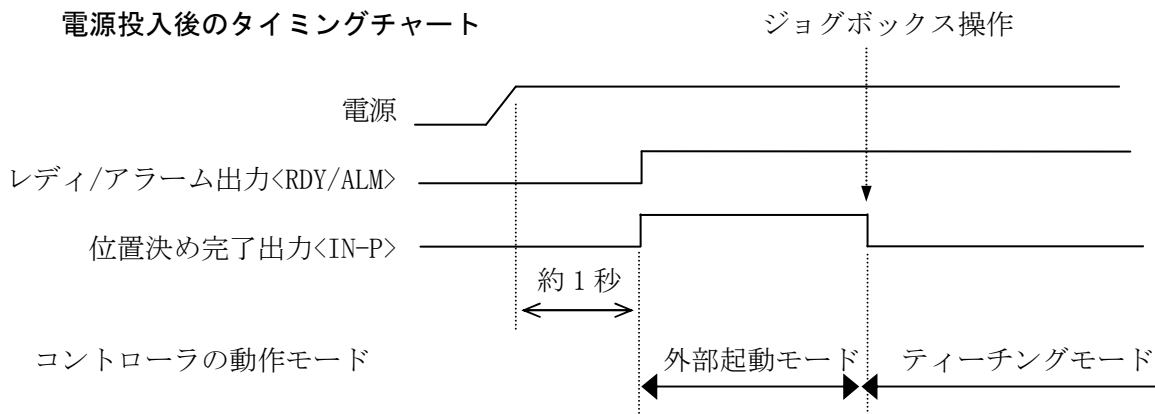
ジョグボックスを接続し、電源を投入した後に**ジョグボックスの操作を行った場合はティーチングモード**となります。この場合、位置決め完了<IN-P>がOFFとなります。また、ティーチングモードから外部起動モードへの切り替えはジョグボックスの操作で行うことができます。(CC-Link ケーブルを接続する必要はありません。)

詳細は **5. ジョグボックス** の項を参照下さい。

#### 【ティーチングモード機器構成】



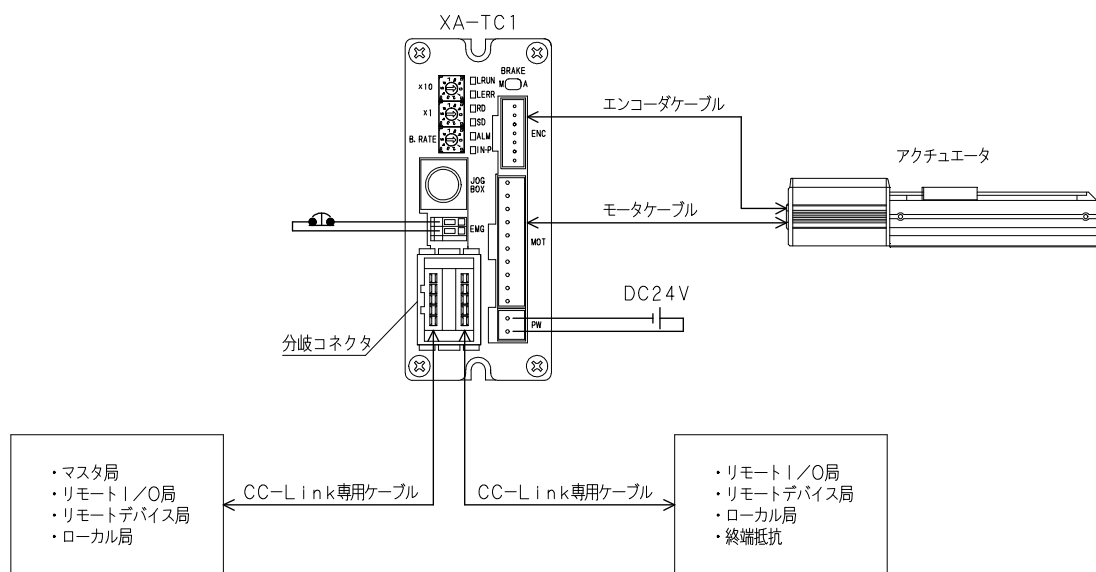
#### 電源投入後のタイミングチャート



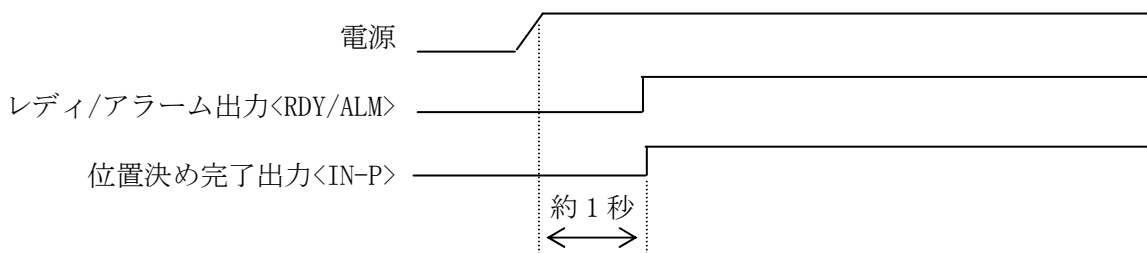
### 4. 3. 2 外部起動モード

ジョグボックスを接続せず電源を投入した場合は**外部起動モード**となります。  
 この場合、位置決め完了出力<IN-P>が ON となり、CC-Linkからの指令で位置決め動作を行えます。

#### 【外部起動モード機器構成】



#### 電源投入後のタイミングチャート



電源投入約 1 秒後に、位置決め完了出力<IN-P>が ON します。

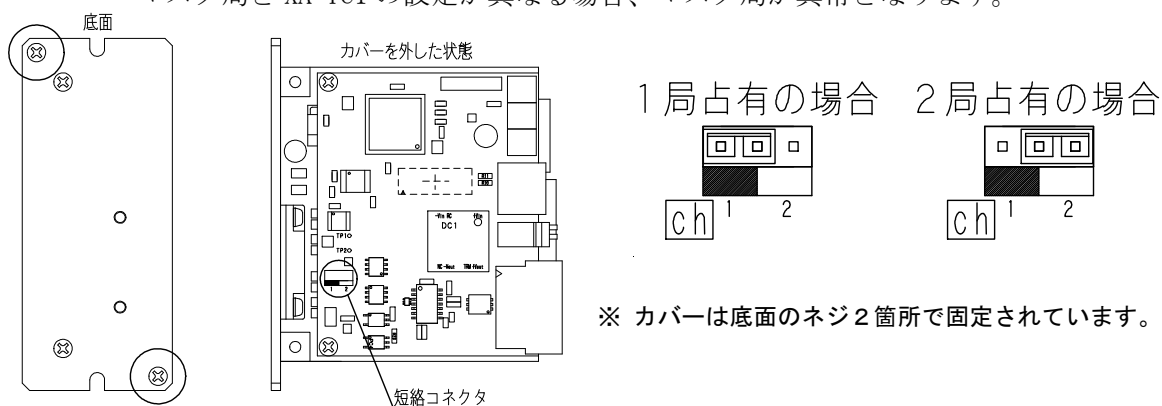
外部起動モードで継続的に使用する場合は、必ずジョグボックスを取り外した状態でご使用ください。

## 4. 4 運転方法と占有局数

本コントローラには**ポジション運転**と**ダイレクト運転**の2種類の運転方法があります。ポジション運転とダイレクト運転とは占有局数異なりますので注意してください。

### (1) 占有局数の設定

短絡コネクタのソケット挿入位置によって占有局数を切り替えられます。お使いのシステムに合わせて、CC-Link の占有局数を設定してください。短絡コネクタはカバーを外し下記図の位置にあります。(出荷時は2局占有) マスタ局と XA-TC1 の設定が異なる場合、マスタ局が異常となります。



占有局数と主要機能

機能	1局占有	2局占有
	ポジション運転	ダイレクト運転
位置 No. 指定	○	×
完了位置 No. 出力	○	×
位置データ直接指定	×	○
速度・加減速直接指定	×	○
現在値モニタ	○	○
アラームコードモニタ	○	○
リモートティーチング	○	×
位置データ数	255	—

### (2) ポジション運転 (1局占有)

位置 No. を指定して運転します。

位置、速度、加減速、移動方法、押付力、押付位置はあらかじめ登録した位置データの値を使用します。位置データの設定はジョグボックス (XA-JB) 又はパソコンソフトを使用します。

### (3) ダイレクト運転 (2局占有)

位置、速度、加減速、移動方法、押付力、押付位置を直接数値で指定し運転します。位置データは使用しません。

## ■ ■ 4. 5 リモート I/O ■ ■

### 4. 5. 1 リモート I/O 割付表 (1 局占有時)

PLC → XA-TC1			XA-TC1 → PLC				
デバイス	名称	機能	デバイス	名称	機能		
RYm0	IP1	位置選択	RXm0	OP1	完了位置出力		
RYm1	IP2		RXm1	OP2			
RYm2	IP4		RXm2	OP4			
RYm3	IP8		RXm3	OP8			
RYm4	IP16		RXm4	OP16			
RYm5	IP32		RXm5	OP32			
RYm6	IP64		RXm6	OP64			
RYm7	IP128		RXm7	OP128			
RYm8	JOG+	ジョグ+	RXm8	ZONE	ゾーン出力		
RYm9	JOG-	ジョグ-	RXm9	MODE	運転モード状態		
RYmA	TEACH	ティーチ	RXmA	HEND	原点復帰完了		
RYmB	HOME	原点復帰	RXmB	IN-P/WREND	位置決め完了/書込完了		
RYmC	STOP	動作中止	RXmC	MOVE	移動中		
RYmD	STB/WR	スタート/位置書込み	RXmD	HOLD	押し付け動作中		
RYmE	RES	リセット	RXmE	RDY/ALM	正常時 ON		
RYmF	JVEL	ジョグ速度高速	RXmF	—	—		
RY(m+n)0	—	システム領域	RX(m+n)0	—	システム領域		
RY(m+n)1			RX(m+n)1				
RY(m+n)2			RX(m+n)2				
RY(m+n)3			RX(m+n)3				
RY(m+n)4			RX(m+n)4				
RY(m+n)5			RX(m+n)5				
RY(m+n)6			RX(m+n)6				
RY(m+n)7			RX(m+n)7				
RY(m+n)8			RX(m+n)8				
RY(m+n)9			RX(m+n)9				
RY(m+n)A			RX(m+n)A				
RY(m+n)B			RX(m+n)B			—	リモート Ready
RY(m+n)C			RX(m+n)C			—	システム領域
RY(m+n)D			RX(m+n)D				
RY(m+n)E			RX(m+n)E				
RY(m+n)F			RX(m+n)F				

注) 2 局占有時は (RXm+n) B リモート Ready のみ使用可能です。

m : 局番設定により決まる値、n : 1 局占有→1 2 局占有→3

## 4. 5. 2 リモート I/O の詳細 (RY)

### ① 位置選択 <P1~P128>

移動する位置 No. を IP1~IP128 の 8 ビットのバイナリコードの組合せで選択します。  
スタート<STB>を入力する前に、本信号を確定してください。

・位置 No. の範囲は 1~255 です。(位置 No. 0 は、原点復帰を行います。)

### ② JOG <JOG+、JOG- >

JOG+ : ON で反原点方向へ移動 (原点復帰完了後から動作可能)

JOG- : ON で原点方向へ移動 (原点復帰完了後から動作可能)

JOG 速度はパラメータ JOGVEL1, 2 に設定した値が有効となります。

### ③ ティーチ <TEACH>

ON でリモートティーチングモード、OFF で通常モード

### ④ 原点復帰 <HOME>

原点復帰指令

### ⑤ 動作中止 <STOP>

位置決め動作、押付け動作を中止する信号です。

20msec 以上の信号を入力してください。

移動中、本信号の立ち上がりで減速停止します。

この場合、位置決め完了 <IN-P>は ON しますが完了位置出力は ON しません。

本信号が ON の間は、スタート <STB>は受け付けられません。

### ⑥ スタート/位置書込み <STB/WR>

STB: 移動開始信号です。IN-P が OFF になったことを確認して OFF にしてください。

本信号の立ち上がりで位置選択を読み取り、移動を開始します。

電源投入後、一回目のスタート信号で、位置 No. への移動を選択した場合は、

原点復帰動作を実行した後、位置 No. へ移動します。

WR: 位置書込み信号です。WEND が OFF になったことを確認して OFF にしてください。

リモートティーチング時に本信号の立ち上がりで現在位置を位置選択 No. に書込みます。

### ⑦ リセット <RES>

アラームのリセット信号です。

アラーム時の原因を解除後に、ON→OFF することで、アラームから復帰します。

### ⑧ ジョグ速度高速 <JVEL>

ON でパラメータ JOGVEL2、OFF で JOGVEL1 の設定値を使用する。

#### 4. 5. 3 リモート I/O の詳細 (RX)

##### ① 完了位置出力 <OP1~OP128>

移動完了位置 No. が位置決め完了出力と同時に ON します。  
次のスタート<STB>が ON し、移動開始にて OFF します。

##### ② 範囲内 <ZONE>

スライダが、パラメータで設定した範囲内にある時に ON、範囲外で OFF します。  
範囲外で ON、範囲内で OFF の逆動作もパラメータで設定可能です。

##### ③ 運転モード状態 <MODE>

リモートティーチングモード中に ON します。

##### ④ 原点復帰完了 <HEND>

原点復帰完了で ON します。  
原点復帰開始で OFF します。

##### ⑤ 位置決め完了/書込完了 <IN-P/WREND>

IN-P : 位置決め動作完了出力で、動作中 OFF、停止中 ON となりますので、動作確認信号としてご使用ください。電源投入時には ON になっています。(電源投入 1 秒後に ON)  
なお、リモートティーチングモードでの移動では、本出力は ON しません。  
WREND : 位置書込完了出力で、書込中 OFF、書込完了 ON となります

##### ⑥ 移動中 <MOVE>

移動中信号です。アクチュエータ移動中は ON します。  
HOME、JOG での移動中は ON しません。

##### ⑦ 押し付け停止中 <HOLD>

押し付け動作を実行中で、押し付け停止状態にある時に出力します。  
本信号により押し付け停止状態を確認してください。

##### ⑧ レディ/アラーム <RDY/ALM>

正常時は ON、アラーム発生時に OFF します。  
アラームの詳細は **6. アラーム** の項を参照ください。

■ ■ 4. 6 リモートレジスタ ■ ■

4. 6. 1 リモートレジスタ割付表

① 1局占有時

PLC → XA-TC1		XA-TC1 → PLC	
デバイス	名称	デバイス	名称
RWwm0	使用禁止	RWrm0	現在位置（下位）
RWwm+1		RWrm+1	現在位置（上位）
RWwm+2		RWrm+2	アラームコード
RWwm+3		RWrm+3	使用禁止

m：局番設定により決まる値

② 2局占有時

PLC → XA-TC1		XA-TC1 → PLC	
デバイス	名称	デバイス	名称
RWwm0	指定位置（下位）	RWrm0	現在位置（下位）
RWwm+1	指定位置（上位）	RWrm+1	現在位置（上位）
RWwm+2	速度設定	RWrm+2	アラームコード
RWwm+3	加減速設定	RWrm+3	ステータスワード
RWwm+4	移動設定	RWrm+4	使用禁止
RWwm+5	押付力	RWrm+5	
RWwm+6	押付位置	RWrm+6	
RWwm+7	コントロールワード	RWrm+7	

m：局番設定により決まる値

③ コントロールワード、ステータスワードの割付

RWwm+7	b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
コントロールワード		RES	STB	STOP	HOME		JOG-	JOG+								

RWrm+3	b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
ステータスワード		RDY/ALM	HOLD	MOVE	IN-P	HEND		ZONE								

## 4. 6. 2 リモートレジスタの詳細 (RWw)

アドレス	ビット	機能			
P L C 出 力	指定位置	32 ビット データ	32 ビット整数 単位は 0.01mm で指定範囲は 0.00~600.00mm *1 (例) 123.45mm なら 10 進数で 12345 と指定する		
	速度設定	16 ビット データ	16 ビット整数 単位は 1mm/sec で指定範囲は 1~900mm/sec *2 (例) 200mm/sec なら 10 進数で 200 と指定する STB、JOG±での移動時に有効		
	加減速 時間	16 ビット データ	16 ビット整数 単位は 1msec で指定範囲は 10~2000msec (例) 100msec なら 10 進数で 100 と指定する STB、JOG±での移動時に有効		
	移動設定	16 ビット データ	16 ビット整数 移動方法：指定方法 1~3 1:絶対値移動 2:+側相対値移動 3:-側相対値移動 (例) 移動方法 1 なら 10 進数で 1 と指定する		
	押付力	16 ビット データ	16 ビット整数 単位は 1%で指定範囲は 10 進数で 0、20~70%		
	押付位置	16 ビット データ	16 ビット整数 単位は 1%で指定範囲は 10 進数で 0~99%		
	コントロール ワード	b0	-		使用禁止
		b1			
		b2			
		b3			
		b4			
		b5			
		b6			
		b7			
b8		JOG+	ジョグ+	原点復帰完了後から動作可能	
b9		JOG-	ジョグ-		
b10	-	使用禁止			
b11	HOME	原点復帰			
b12	STOP	動作中止			
b13	STB	スタート			
b14	RES	リセット			
b15	-	使用禁止			

\*1 XA-42R の場合は deg になります。

\*2 XA-42R の場合は deg/sec になります。



## 4. 6. 3 リモートレジスタの詳細 (RWr)

アドレス	ビット	機能			
P L C 入 力	現在位置	32 ビット データ	32 ビット整数 (例) 10 進数で 12345 なら 123.45mm となる *1		
	アラーム コード	16 ビット データ	16 ビット整数 アラーム : 0001h~000Fh (例) 非常停止なら 16 進数で 000Fh となる アラームコードの詳細は 6. 1 アラームの内容を参照ください		
	ステータス ワード	b0	—	使用禁止	
		b1			
		b2			
		b3			
		b4			
		b5			
		b6			
		b7	ZONE	範囲内	
		b8		— 使用禁止	
		b9		HEND 原点復帰完了	
		b10		IN-P 位置決め完了	
		b11		MOVE 移動中	
		b12		HOLD 押付停止中	
b13		RDY/ALM レディ/アラーム			
b14	— 使用禁止				
b15	— 使用禁止				

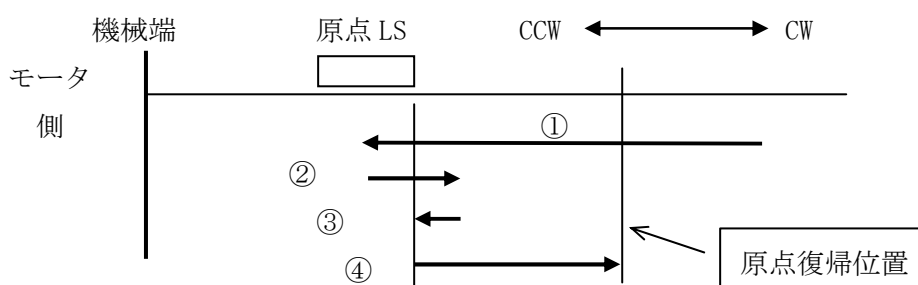
\*1 XA-42R の場合は deg になります。

## ■ ■ 4. 7 原点復帰 ■ ■

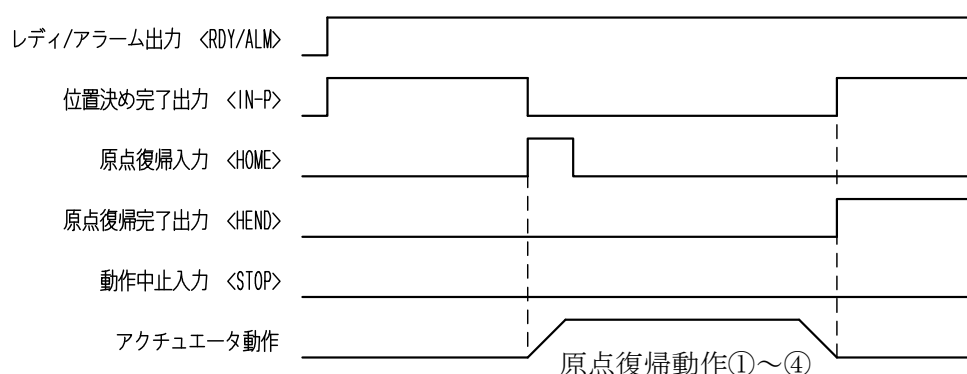
### 4. 7. 1 原点復帰動作の概要

電源投入後、アクチュエータを機械原点へ移動し、現在位置を 0 クリアする動作です。原点復帰<HOME>ON にて、原点復帰動作を開始します。

- ①原点 LS が ON するまで後退して停止します。 (移動速度：HOME VEL)
  - ②原点 LS が OFF するまで前進して停止します。 (移動速度：HOME PUSHVEL)
  - ③原点 LS が ON するまでパルス送りで後退します。
  - ④オフセット量 (HOME OFFSET) 前進します。 (移動速度：HOME OFSVEL)
- ①～④の動作完了にて、位置決め完了出力<IN-P>が ON します。



### 4. 7. 2 原点復帰動作タイミング



- ・原点復帰入力<HOME>は、位置決め完了出力が ON するまで出力するか、30msec 以上のパルスで入力してください。
- ・動作中止入力<STOP>、リセット入力<RES>のいずれかが ON の時は、原点復帰入力<HOME>を ON しても動作しません。
- ・原点復帰中は、動作中止入力<STOP>は無効です。

## ■ ■ 4. 8 ポジション運転 (1局占有) ■ ■

コントローラに設定されている位置データへの位置決めを行います。

位置、速度、加減速、移動方法、押付力、押付位置はあらかじめ登録した位置データの値を使用します。位置データの設定はジョグボックス (XA-JB) 又はパソコンソフトを使用します。

### 4. 8. 1 位置データの概要

位置 No. を指定して運転を行うポジション運転の場合は予め位置データを登録する必要があります。位置データには、速度・加減速・移動方法・押付力・押付位置の各項目を設定します。設定は、ジョグボックスと、パソコンソフトで行う方法があります。

位置 No. は 1～255 です。

位置 No.	速度 (mm/sec) *1	加減速	移動 方法	移動位置 (mm) *2	押付力 (%)	押付位置 (%)
1	10	1	1	0.000	0	0
2	50	3	1	100.000	0	0
3	100	2	1	50.000	0	0
4	80	2	1	10.000	0	0
5	100	3	1	20.000	0	0
6	150	3	1	60.000	0	0
7	100	2	1	30.000	0	0
8	70	1	1	40.000	0	0
9	30	2	1	70.000	0	0
・						
・						
・						
56	150	1	1	30.000	70	80
・						
・						
・						
255	200	3	1	80.000	0	0

\*1 XA-42R の場合は deg/sec になります。

\*2 XA-42R の場合は deg になります。

## 4. 8. 2 各設定の詳細

### (1) 速度

動作速度を設定します。単位はmm/秒で、最小設定は1mm/秒です。

#### ご注意

速度設定値は、あくまでも目安とお考えください。

速度設定値に対する、実際の動作速度の保証はございません。

また、下表の速度以下の設定ではアクチュエータの性能上、速度ムラが発生する場合がありますので、注意が必要です。

アクチュエータタイプ°	20L 35L E35L	28L 42L	50L	28H 35H	42H	50H	42D	42R
速度 (mm/sec)	5	10	15	20	30	40	90	

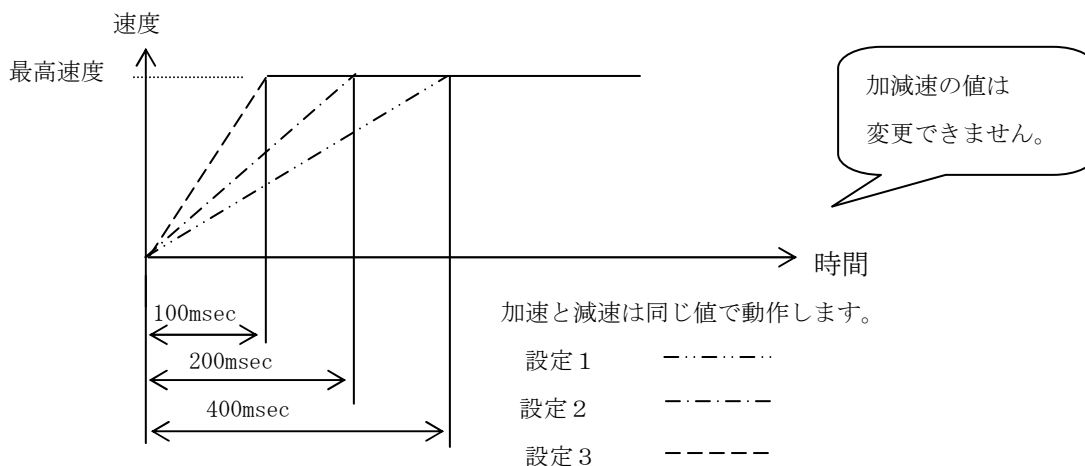
\* XA-42Rの場合は deg/sec になります。

### (2) 加減速

移動時の加速及び減速時間で、次の3つの値から選択する方法で設定します。

設定値	内 容	
1	低加減速	400msec
2	中加減速	200msec
3	高加減速	100msec

加減速は、アクチュエータの最高速度までの加速(減速)にかかる時間です。



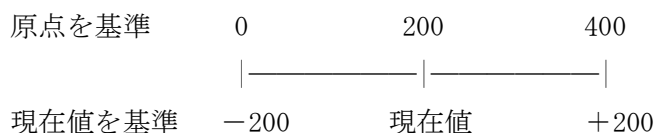
速度と加速・減速時間は比例しているため、設定された速度が最高速度の半分であれば加速・減速時間も半分に、1/10ならば加速・減速時間も1/10になります。

(3) 移動方法

移動方法は、次の4種類の設定があります。

設定	内 容	XA-JB 表示
0	動作しません。 移動位置のデータは無視されます。	<NON>
1	原点を基準 (0) とした絶対値	<ABS>
2	現在位置から、+側に「移動位置」の設定量移動	<+INC>
3	現在位置から、-側に「移動位置」の設定量移動	<-INC>

注意) 出荷時は0となっています。

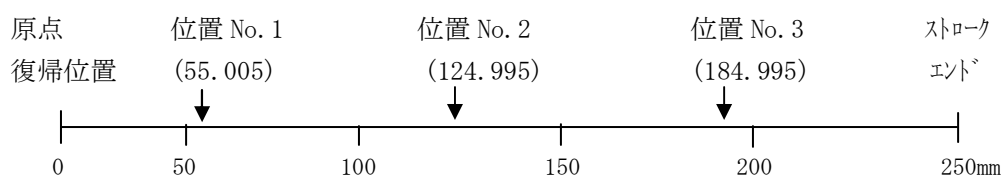


(4) 移動位置

移動位置には、移動する距離(mm)を設定します。

ジョグボックス (XA-JB) を使用し、JOGモードで実際にアクチュエータを動作させて位置を設定する方法と、MDIモードで数値による設定が行えます。また、パソコンソフトでも同様に操作が行えます。

移動位置の数値は、(3) 移動方法 の設定値によって意味が変わりますので、ご注意ください。



数値で設定する場合、小数点以下は3桁まで設定が可能ですが、アクチュエータの分解能により設定できない数値は自動的に一番近い数値に置き換わります。

アクチュエータタイプ別 分解能

タイプ	XA-20L XA-35L XA-E35L	XA-28L XA-42L	XA-50L	XA-28H XA-35H	XA-42H	XA-50H	XA-42D	XA-42R
分解能 (mm)	0.005	0.01	0.015	0.02	0.03	0.041667	0.09	

\* XA-42R の場合は deg になります。

### (5) 押付力

押し付け動作の有・無の設定、および押し付け力の設定を行います。  
設定が0の場合は、押し付け動作無しで通常的位置決めとなります。  
設定値が0以外の場合は、数値が押し付け力の設定値となります。  
設定範囲は、0または、20～70です。(単位%)

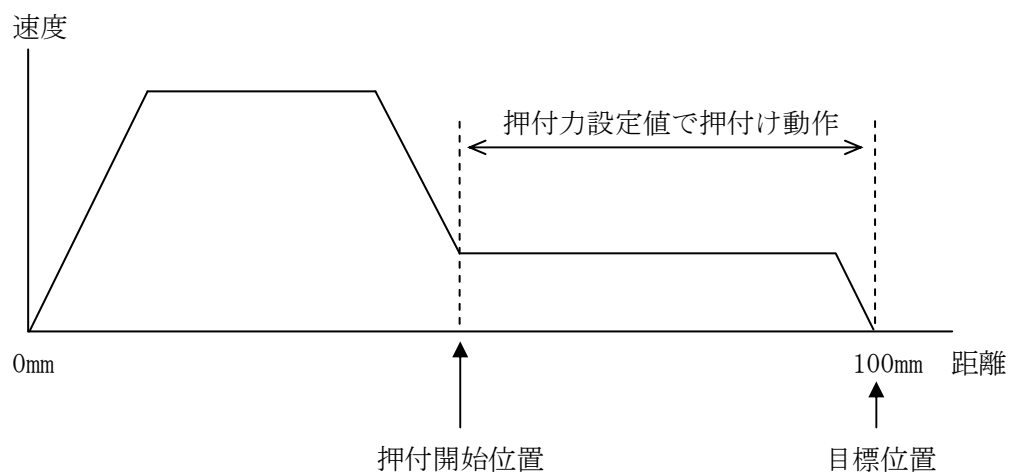
#### ご注意

押し付け力を低い値に設定にした場合、想定した位置まで動作せずに停止中<HOLD>がONしたり、断続的にONする場合があります。  
実際のご使用に関しては、確実に動作する押し付け力をご確認の上、設定してください。

### (6) 押付位置

押し付け動作を開始する位置設定で、目標位置の設定値 (%) 手前から押し付け動作となります。  
設定範囲は、0～99です。(単位%)

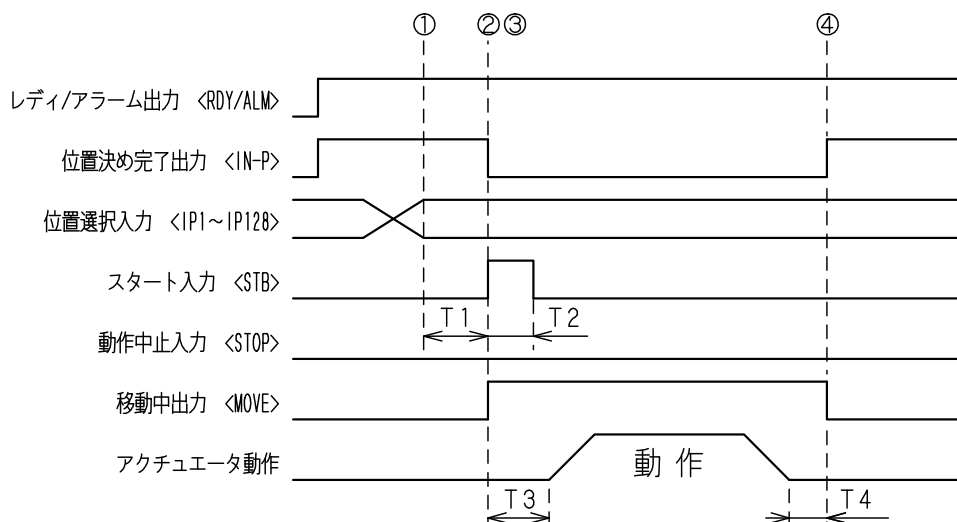
#### 押し付け動作の設定パターン



### 4. 8. 3 ポジション運転での位置決め動作のタイミング


#### 位置決め動作の手順

- ① 位置選択を入力します。
- ② スタート入力<STB>を ON します。
- ③ 位置決め完了出力<IN-P>が OFF し、移動を開始します。(移動中<MOVE>が ON)
- ④ 移動完了後、移動中<MOVE>が OFF し、位置決め完了出力<IN-P>と、完了位置出力が ON します。



動作中止入力<STOP>、リセット入力<RES>のいずれかが ON している時は、スタート入力<STB>を ON しても動作しません。

記号	内容
T 1	PLC のスキャンタイムを考慮し $\geq 0$ msec となるようにしてください
T 2	IN-P が OFF になったことを確認して OFF にしてください
T 3	動作指令入力 ON からアクチュエータが動作するまでの時間 ※1
T 4	アクチュエータ動作完了から位置決め完了出力が ON するまでの時間 ※1

 原点復帰が完了していない場合は、原点復帰動作を行った後、位置決め動作を行います。

※1) マスタ局と XA-TC1 間の応答時間は伝送遅れ時間により変化します。  
伝送遅れ時間についてはマスタ局の取扱説明書をご参照ください。

#### 4. 8. 4 ポジション運転での位置決め動作中止のタイミング

位置決め動作中、動作中止入力<STOP>を ON すると減速停止します。

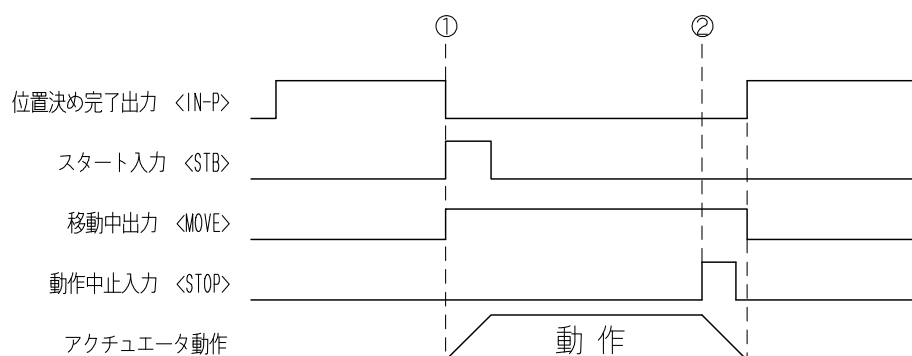
##### (1) 位置決め動作中止の手順

① 位置決め動作開始

② 動作中止入力<STOP>を ON します。

移動を中止して、減速停止後に位置決め完了出力<IN-P>が ON します。

ポジション運転時は完了位置出力は ON しません。



- ・動作中止入力<STOP>は、20 msec以上の信号で入力してください。
- ・動作停止を実行すると、減速後に停止となります。減速の時間は、加減速設定値です。即停止するわけではありませんので、ご注意ください。

##### (2) 動作中止後の再スタート

動作中止後は、ポジション運転の場合は位置選択入力を替えずに、ダイレクト運転場合の場合は各レジスタ設定項目を替えずにスタート入力<STB>を ON すれば、停止位置から継続動作となります。

位置選択入力や指定位置レジスタを変更した場合は、停止位置から選択された位置へ動作します。



**ご注意**

位置データの移動方法設定が 2 : <+INC> または 3 : <-INC> の位置 No. へ移動中に移動停止し、再スタートした場合は、停止位置から設定量移動しますのでご注意ください。

下表の設定にて動作停止しない場合と、動作停止後の再スタートの例を示します。

位置 No.	速度 (mm/sec) *1	加減速	移動方法	移動位置 (mm) *2	押付力 (%)	押付位置 (%)
1	100	3	1 <ABS>	0.000	0	0
2	100	3	1 <ABS>	25.000	0	0
3	100	3	2 <+INC>	40.000	0	0

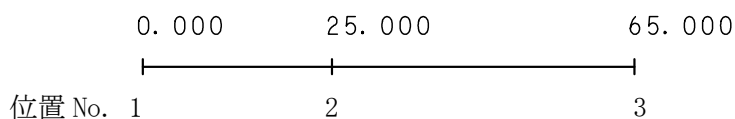
\*1 XA-42R の場合は deg/sec になります。

\*2 XA-42R の場合は deg になります。

**動作停止なしの場合**

位置 No. 2 を実行 : 25.000 へ移動

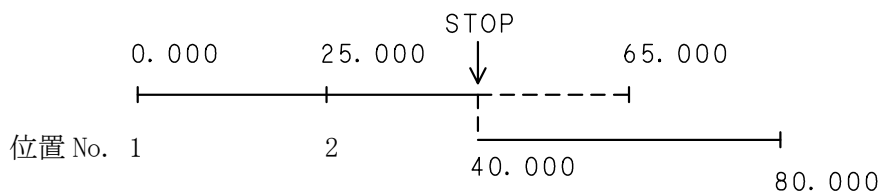
位置 No. 3 を実行 : 25.000+40.000 で 65.000 へ移動



**動作停止した場合**

位置 No. 3 を実行中に動作停止<STOP>を ON し、40.000 の位置で停止

再度位置 No. 3 を実行すると、40.000+40.000 で 80.000 へ移動



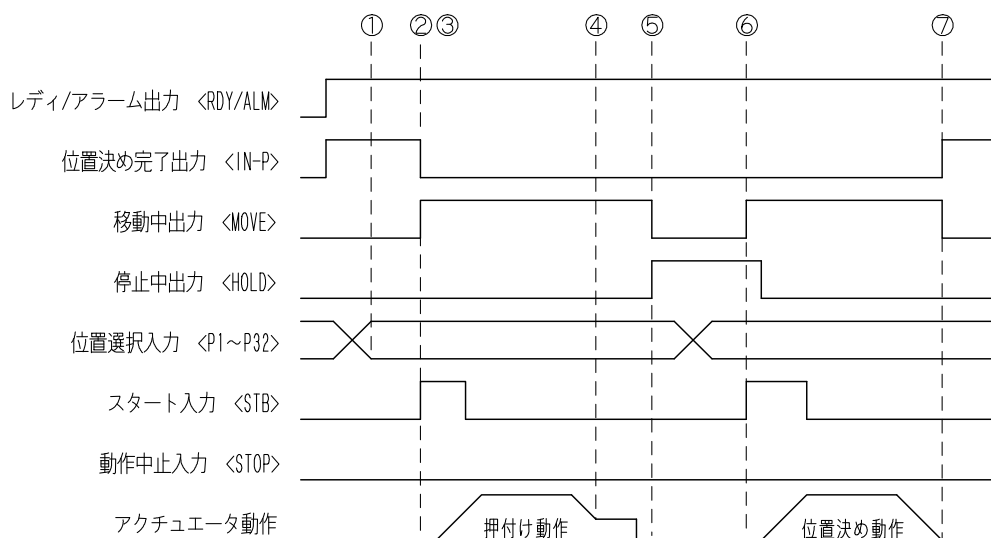


#### 4. 8. 6 ポジション運転での押付け動作のタイミング

押付け動作と、位置決め動作を連続して実行する場合のタイミングチャートを示します。

##### 押付け動作の手順（ポジション運転の場合）

- ① 押付力・押付位置が設定された位置選択を入力します。
- ② スタート入力<STB>を ON します。
- ③ 位置決め完了出力<IN-P>が OFF し、移動を開始します。（移動中<MOVE>が ON）
- ④ 設定値の押付位置まで移動した後、押付け動作を行います。
- ⑤ ワークを押付け、押付停止判定時間（パラメータ設定値）だけ連続で停止した後、停止中<HOLD>が ON します。この際、位置決め完了<IN-P>は OFF のままですが、スタート<STB>は受け付け可能です。
- ⑥ 位置選択を切り替え、停止中<HOLD>が ON を確認して、スタート<STB>を ON します。
- ⑦ 移動完了にて位置決め完了<IN-P>が ON します。



⑤の状態では、位置決め完了出力<IN-P>は OFF ですが、停止中<HOLD>が ON の時は、スタート<STB>を受け付けます。

##### ご注意

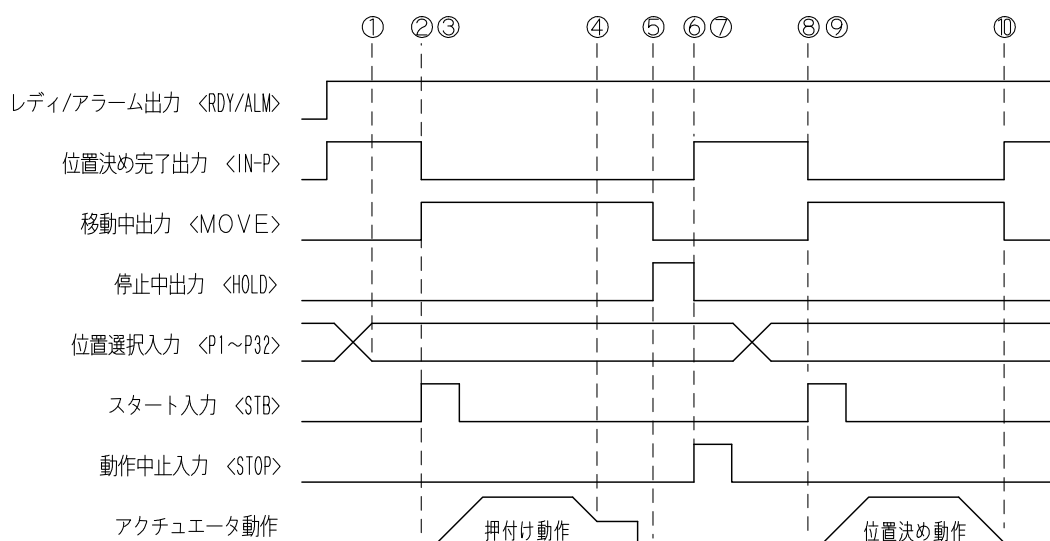
スタート<STB>を ON した時にワークが動いていた場合は、停止中<HOLD>が OFF しており、スタート<STB>は受け付けません。

押付け停止が確実な場合でのご使用をお勧めします。

## 4. 8. 7 ポジション運転での押付け動作中止のタイミング

## 停止中&lt;HOLD&gt;に、動作中止&lt;STOP&gt;を入力した場合

- ① 押付力・押付位置が設定された位置選択を入力します。
- ② スタート入力<STB>を ON します。
- ③ 位置決め完了出力<IN-P>が OFF し、移動を開始します。(移動中<MOVE>が ON)
- ④ 押付け位置まで移動した後、押付け動作を行います。
- ⑤ ワークを押付け、押付停止判定時間 (パラメータ) だけ連続で停止した後、停止中<HOLD>が ON します。この際、位置決め完了<IN-P>は OFF のままですが、スタート<STB>は受け付け可能です。
- ⑥ 動作中止入力<STOP>を ON します。
- ⑦ 停止中出力<HOLD>が OFF し、位置決め完了出力<IN-P>が ON します。
- ⑧ 位置 No. を変更し、スタート入力<STB>を ON します。
- ⑨ 位置決め完了出力<IN-P>が OFF し、移動を開始します。
- ⑩ 移動完了にて位置決め完了<IN-P>が ON します。



押付け動作中、動作中止入力<STOP>を ON すると減速停止し、位置決め完了<IN-P>が ON します。ポジション運転の場合は完了位置出力は ON しません。

この状態は、押付け動作ではありません。位置決め動作の停止状態です。

外力によりスライダが動かされてしまうと偏差エラーになります。

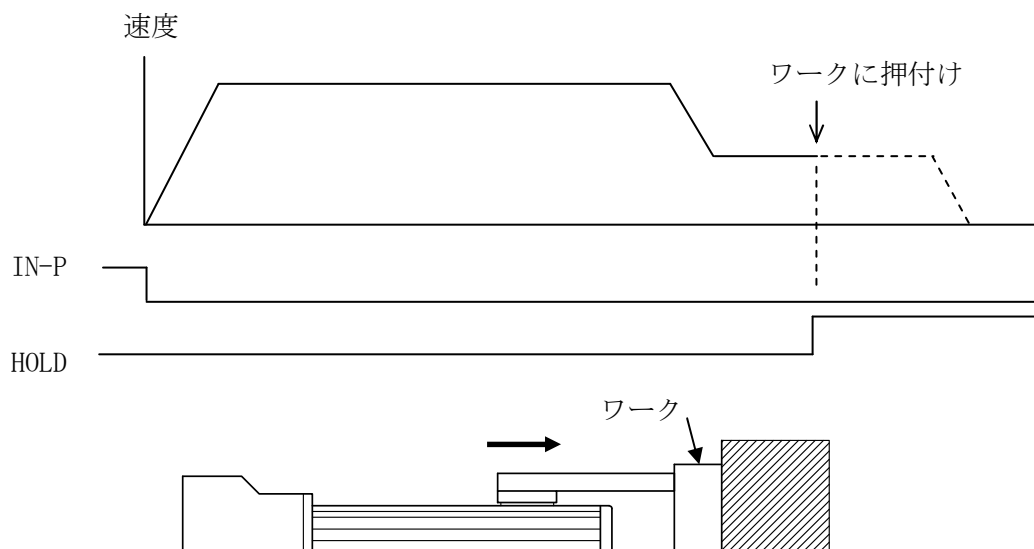
#### 4. 8. 8 押付け動作の実際

実際の押付け動作にて、考えられるパターンを示します。

##### (1) 正常な押付け動作

押付け動作内で、ワークに押付けて停止した状態で一定時間経過すると、押付けと判定し、停止中出力<HOLD>が ON します。

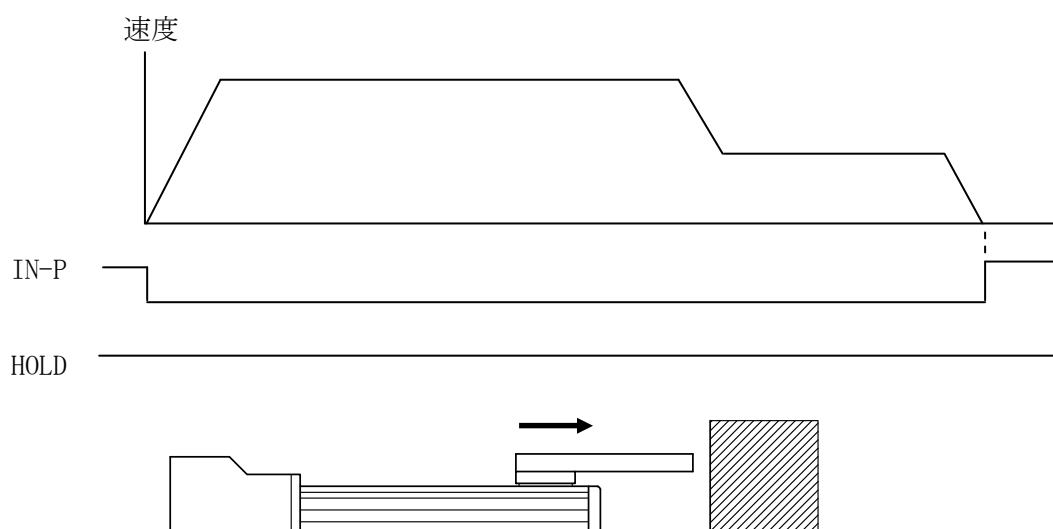
このときは、位置決め完了信号<IN-P>と、完了位置出力<OP1~64>は ON しません。



##### (2) 押付け動作の空振り

押付け動作内でワークに押付けしなかった場合や、ワークの反力が弱く移動位置まで移動した場合は、位置決め完了<IN-P>と、完了位置出力<OP1~64>が ON します。

押付けではないので、停止中<HOLD>は ON しません。

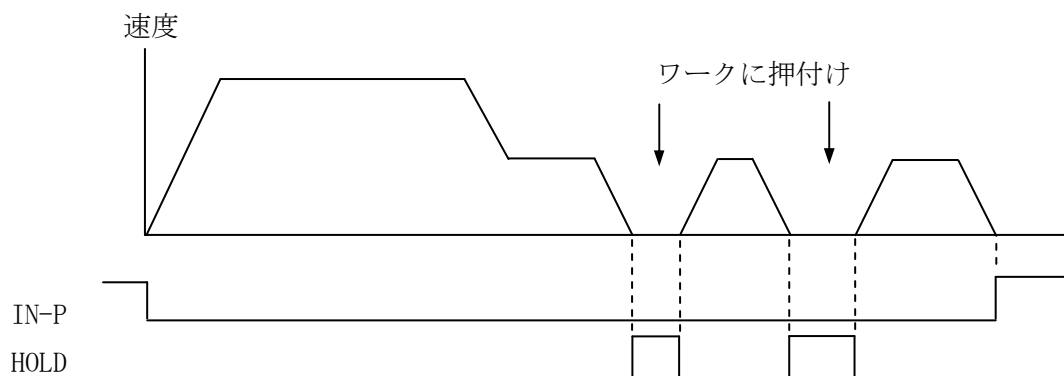


### (3) 押付け完了後にワークが動いてしまう場合 (反力が弱まった場合)

押付け停止し、停止中<HOLD>が ON した後に、ワークの反力が弱まった場合は、停止中<HOLD>を OFF し、移動位置まで進みます。

再び、押付け停止した場合は、停止中<HOLD>が ON します。

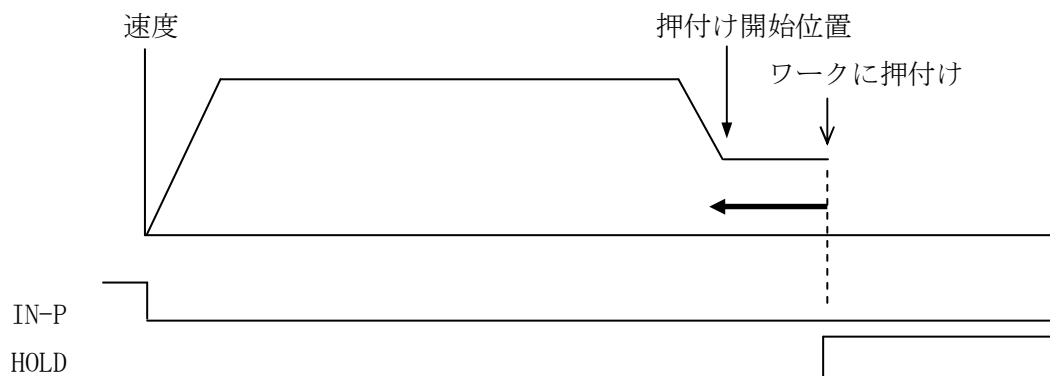
移動位置まで動作してしまった場合は、位置決め完了<IN-P>と、完了位置出力<OP1~64>が ON します。ワークが、バネ、ゴム、風船状のワークなど弾性がある場合には、このような現象が発生する可能性があります。



### (4) 押付け完了後にワークが動いてしまう場合 (反力が強まった場合)

押付け停止し、停止中<HOLD>が ON した後にワークの反力が強まった場合は、停止中<HOLD>を OFF し、押付け動作を開始した位置まで戻ります。

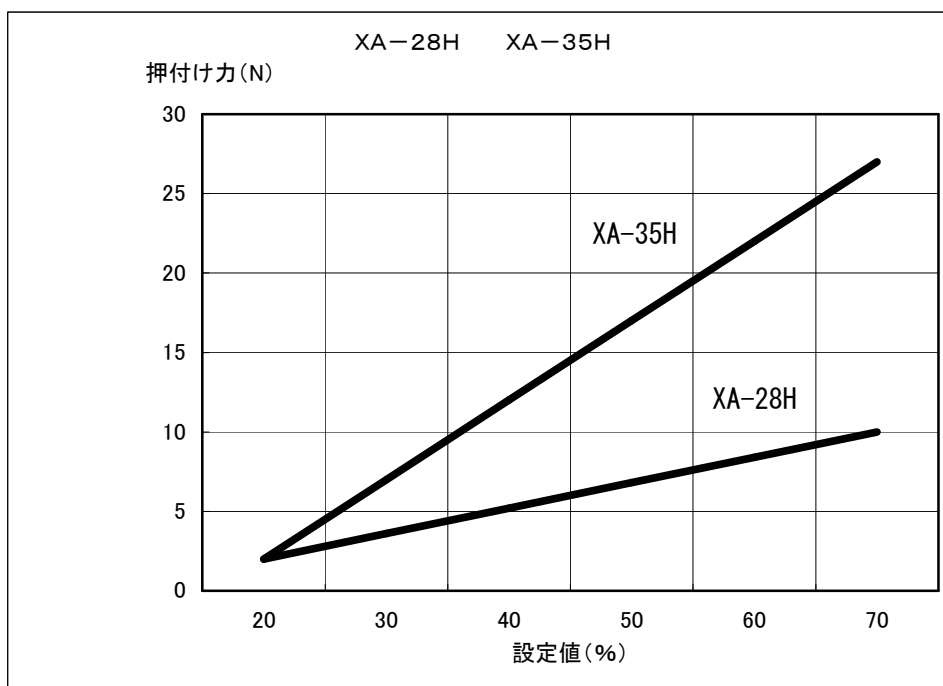
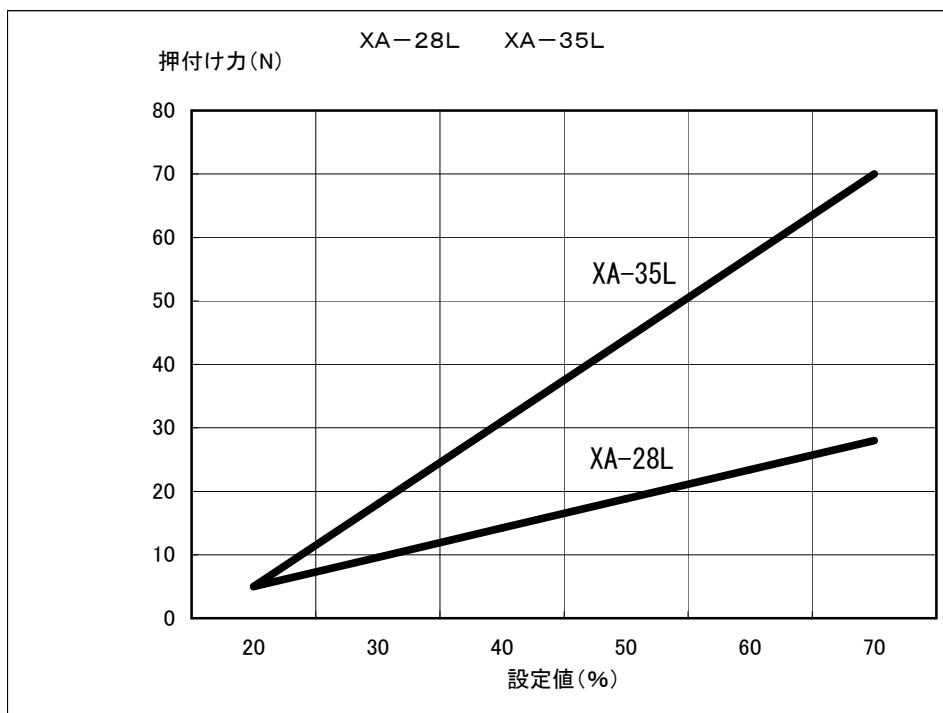
押付けを開始した位置を越えて押し戻された場合は、偏差アラームが発生します。

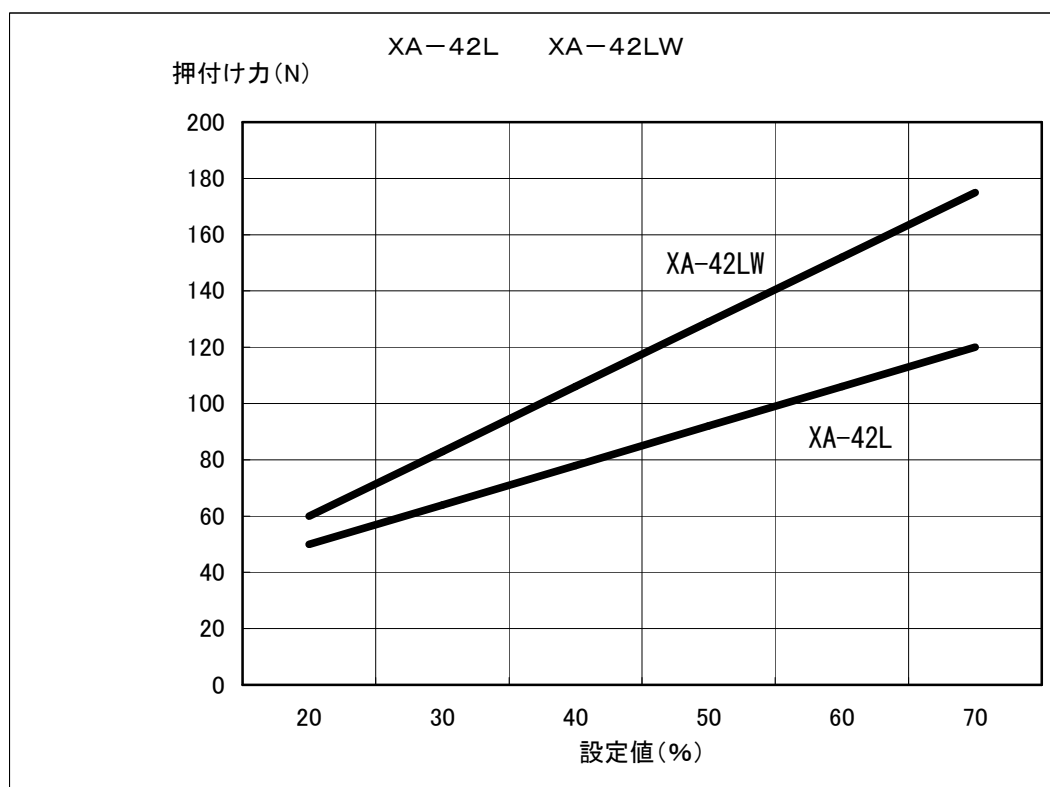
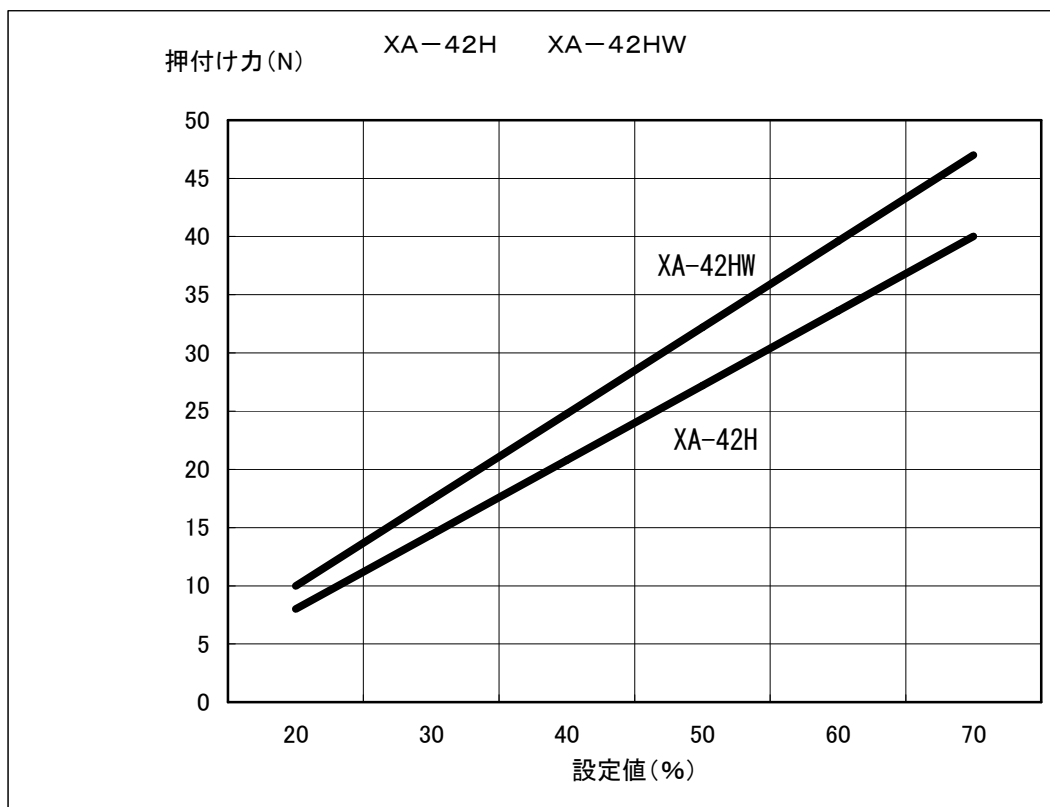


### 4. 8. 9 押付け力の設定値

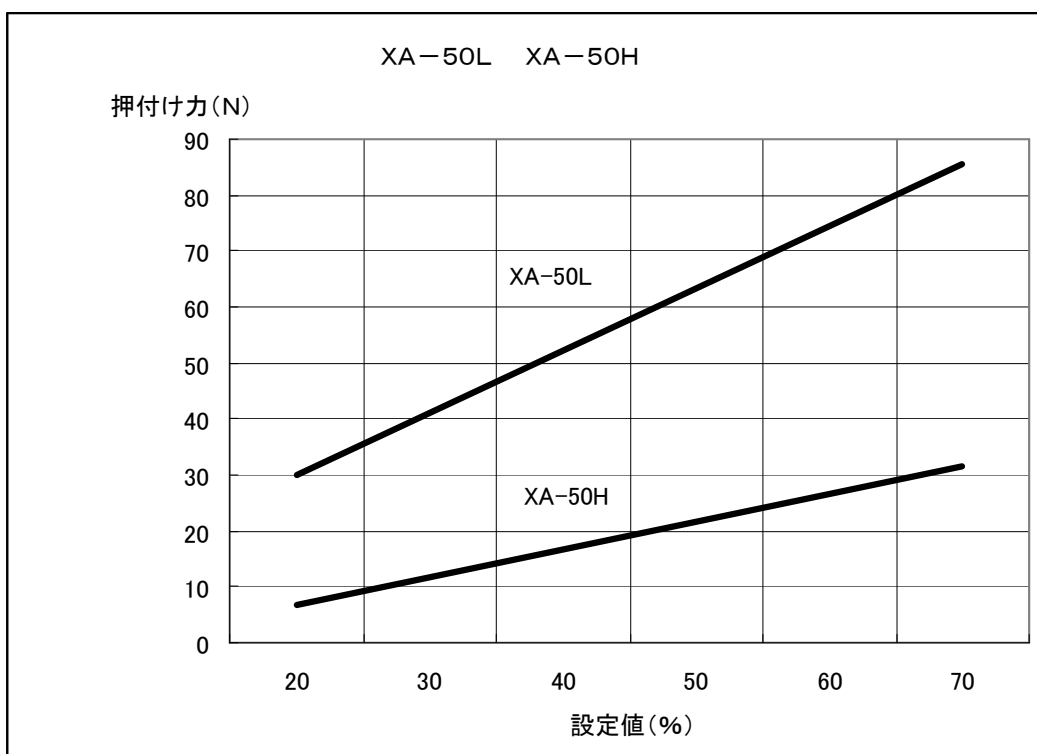
各アクチュエータにおける押付け力設定値と、実際の押付け力をグラフに示します。

**ご注意** 設定値に対する押付け力は、あくまでも目安とお考えください。  
 押付け力に対する保証はございません。









## ■ ■ 4. 9 ダイレクト運転（2局占有） ■ ■

位置、速度、加減速、移動方法、押付力、押付位置など必要なデータを直接数値でリモートレジスタに設定し位置決めを行います。

### 4. 9. 1 設定データの概要

必要なデータをリモートレジスタに設定し運転を行うダイレクト運転の場合はスタート<STB>を入力する前にデータを設定する必要があります。

リモートレジスタには、指定位置・速度設定・加減速・移動設定・押付力・押付位置の各項目を設定します。

押付力の設定が0の場合は、押付け無しの通常の位置決めとなります。

#### 設定例1. 通常の位置決め動作の場合

指定位置 : 100.00mm      速度設定 : 150mm/sec  
 加減速設定 : 100msec      移動設定 : 1 <絶対値移動>  
 押付力 : 0%      押付位置 : 0%

指定位置 RWwm0	速度設定 RWwm2	加減速時間 RWwm3	移動設定 RWwm4	押付力 RWwm5	押付位置 RWwm6
10000	150	100	1	0	0

#### 設定例2. 押付け動作の場合

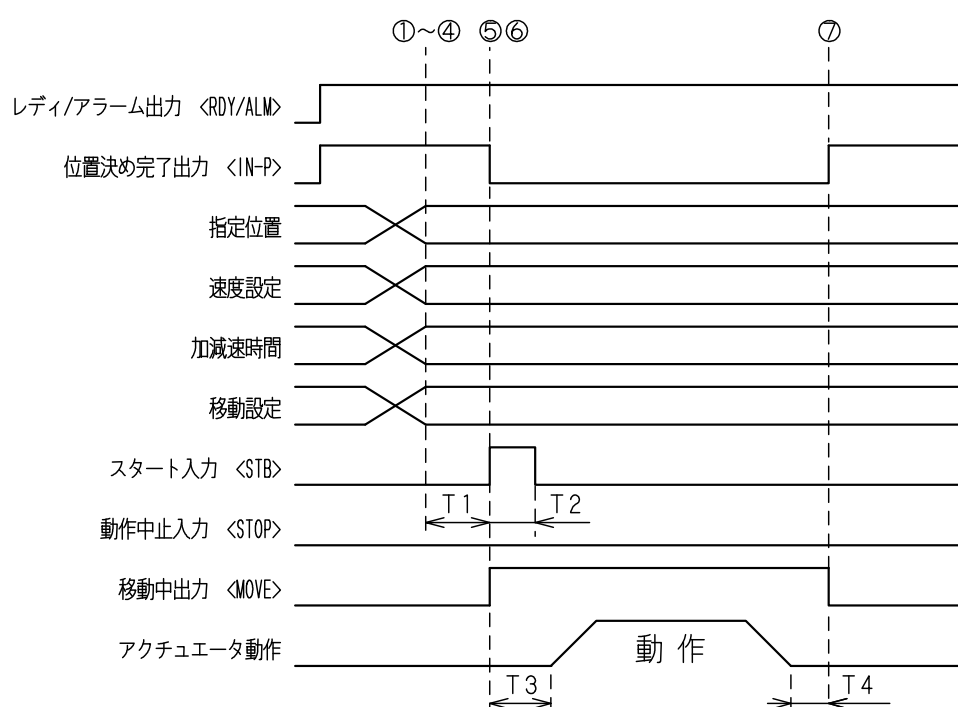
指定位置 : 100.00mm      速度設定 : 150mm/sec  
 加減速設定 : 100msec      移動設定 : 1 <絶対値移動>  
 押付力 : 50%      押付位置 : 80%

指定位置 RWwm0	速度設定 RWwm2	加減速時間 RWwm3	移動設定 RWwm4	押付力 RWwm5	押付位置 RWwm6
10000	150	100	1	50	80

## 4. 9. 2 ダイレクト運転での位置決め動作のタイミング

### 位置決め動作の手順

- ① 目標位置データを指定位置レジスタに設定します。
- ② 速度データを速度設定レジスタに設定します。
- ③ 加減速時間を加減速時間レジスタに設定します。
- ④ 移動設定を移動設定レジスタに設定します。
- ⑤ スタート入力<STB>を ON します。
- ⑥ 位置決め完了出力<IN-P>が OFF し、移動を開始します。(移動中<MOVE>が ON)
- ⑦ 移動完了後、移動中<MOVE>が OFF し、位置決め完了出力<IN-P>が ON します。



記号	内容
T 1	PLC のスキャンタイムを考慮し $\geq 0$ msec となるようにしてください
T 2	IN-P が OFF になったことを確認して OFF にしてください
T 3	動作指令入力 ON からアクチュエータが動作するまでの時間 ※1
T 4	アクチュエータ動作完了から位置決め完了出力が ON するまでの時間 ※1

原点復帰が完了していない場合は、原点復帰動作を行った後、位置決め動作を行います。

※1) マスタ局と XA-TC1 間の応答時間は伝送遅れ時間により変化します。  
伝送遅れ時間についてはマスタ局の取扱説明書をご参照ください。

### 4. 9. 3 ダイレクト運転での位置決め動作中止のタイミング

位置決め動作中、動作中止入力<STOP>を ON すると減速停止します。

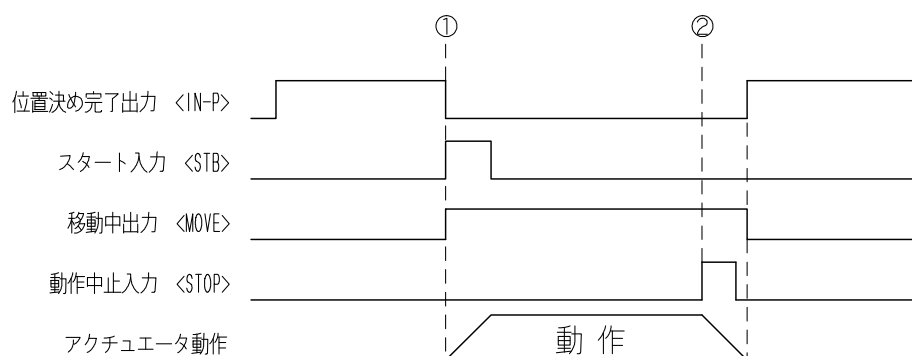
#### (1) 位置決め動作中止の手順

① 位置決め動作開始

② 動作中止入力<STOP>を ON します。

移動を中止して、減速停止後に位置決め完了出力<IN-P>が ON します。

ポジション運転時は完了位置出力は ON しません。



- ・動作中止入力<STOP>は、20 msec以上の信号で入力してください。
- ・動作停止を実行すると、減速後に停止となります。減速の時間は、加減速設定値です。即停止するわけではありませんので、ご注意ください。

#### (2) 動作中止後の再スタート

動作中止後は、ポジション運転の場合は位置選択入力を替えずに、ダイレクト運転場合は各レジスタ設定項目を替えずにスタート入力<STB>を ON すれば、停止位置から継続動作となります。

位置選択入力や指定位置レジスタを変更した場合は、停止位置から選択された位置へ動作します。

ご注意

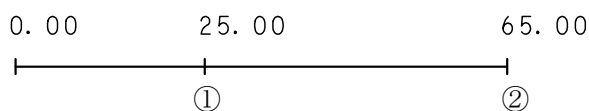
移動設定が 2 :〈+側相対値移動〉 または 3 :〈-側相対値移動〉の移動中に移動停止し、再スタートした場合は、停止位置から設定量移動しますのでご注意ください。

下表の設定にて動作停止しない場合と、動作停止後の再スタートの例を示します。

指定位置 RWwm0	速度 RWwm2	加減速時間 RWwm3	移動設定 RWwm4	押付力 RWwm5	押付位置 RWwm6
0	100	100	1 〈絶対値移動〉	0	0
2500	100	3	1 〈絶対値移動〉	0	0
4000	100	3	2 〈+側相対値移動〉	0	0

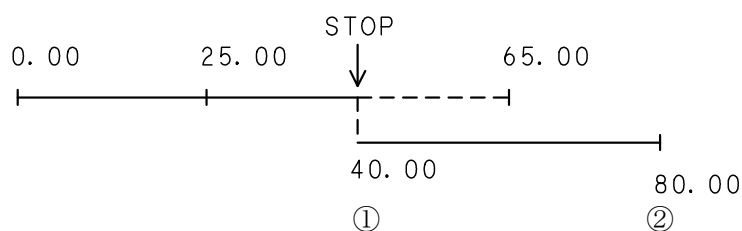
動作停止なしの場合

- ① 指定位置 2500、移動設定 1 で位置決めを実行：25.00 へ移動
- ② 指定位置 4000、移動設定 2 で位置決めを実行：25.00+40.00 で 65.00 へ移動



動作停止した場合

- ① 指定位置 4000、移動設定 2 で移動中に動作停止〈STOP〉を ON し、40.00 の位置で停止
- ② 再度指定位置 4000、移動設定 2 で実行すると、40.00+40.00 で 80.00 へ移動



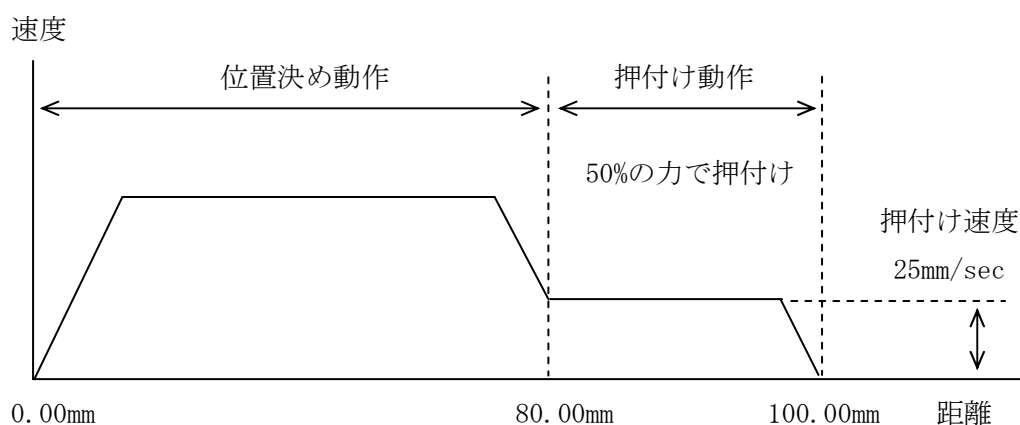
#### 4. 9. 4 ダイレクト運転での押付け動作の概要

押付け動作は、位置決め動作に、押付け動作を付加した機能です。

位置データの「押付け力」の設定が0の場合は、位置決め動作のみとなり、設定値が入力されている場合は、押付け動作となります。

指定位置 RWwm0	速度 RWwm2	加減速時間 RWwm3	移動設定 RWwm4	押付け力 RWwm5	押付け位置 RWwm6
10000	150	100	1 〈絶対値移動〉	50	80

指定位置 100.00mm の 80% (80.00mm) が位置決め動作で、残りの 20% (20.00mm) が押付け動作です。押付け力は定格推力の 50% です。



押付け速度は 25mm/sec 固定です。(無負荷の時)

また、反力の強さによって速度は変化 (低下) します。

速度設定が 25mm/sec より低い場合は、押付け速度もその設定速度になります。

押付け動作の前 (位置決め動作内) でワークに当たった場合は、偏差エラーでアラームとなります。

押付け位置設定が 0% の場合、位置決め動作は無く、最初から押付け動作となります。

#### ご注意

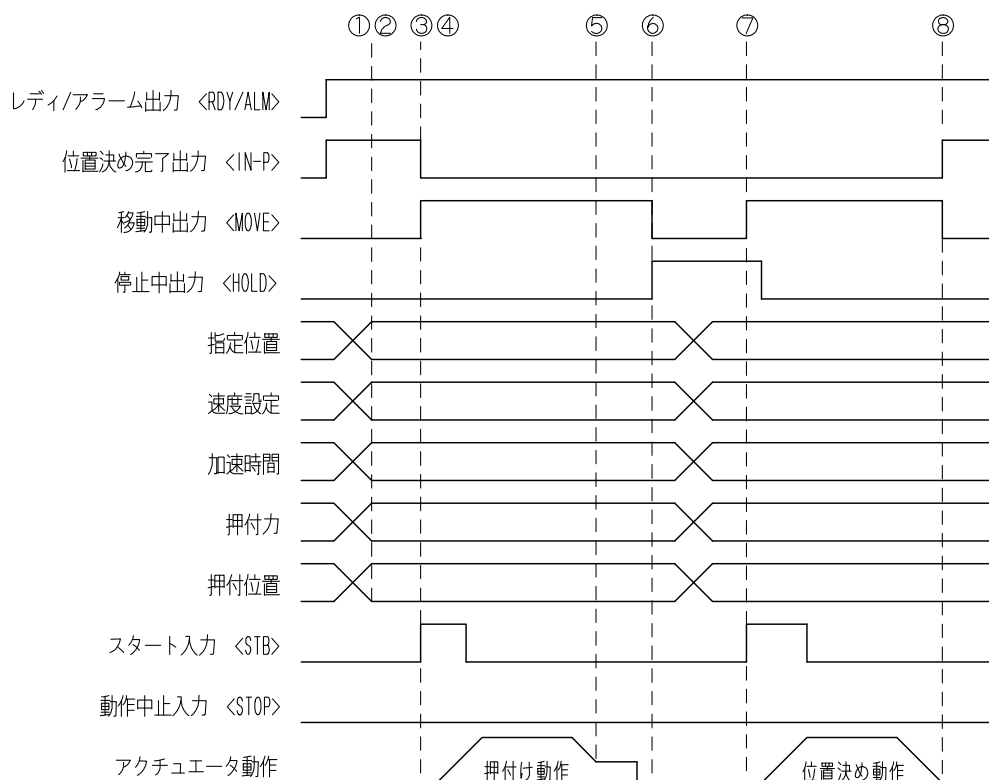
パラメータの「エンコーダ機能」を「エンコーダ機能なし」に設定した場合は、押付け動作は行えません。

#### 4. 9. 5 ダイレクト運転での押付け動作のタイミング

押付け動作と、位置決め動作を連続して実行する場合のタイミングチャートを示します。

##### 押付け動作の手順（ポジション運転の場合）

- ① 指定位置、速度設定、加減速時間を各レジスタに設定します。
- ② 押付力レジスタ、押付位置レジスタを設定します
- ③ スタート入力<STB>を ON します。
- ④ 位置決め完了出力<IN-P>が OFF し、移動を開始します。（移動中<MOVE>が ON）
- ⑤ 設定値の押付位置まで移動した後、押付け動作を行います。
- ⑥ ワークを押付け、押付停止判定時間（パラメータ設定値）だけ連続で停止した後、停止中<HOLD>が ON します。この際、位置決め完了<IN-P>は OFF のままですが、スタート<STB>は受け付け可能です。
- ⑦ 指定位置レジスタの設定値を変更し、押付力レジスタに 0 を設定し停止中<HOLD>が ON を確認して、スタート<STB>を ON します。
- ⑧ 移動完了にて位置決め完了<IN-P>が ON します。



⑥の状態では、位置決め完了出力<IN-P>は OFF ですが、停止中<HOLD>が ON の時は、スタート<STB>を受け付けます。

##### ご注意

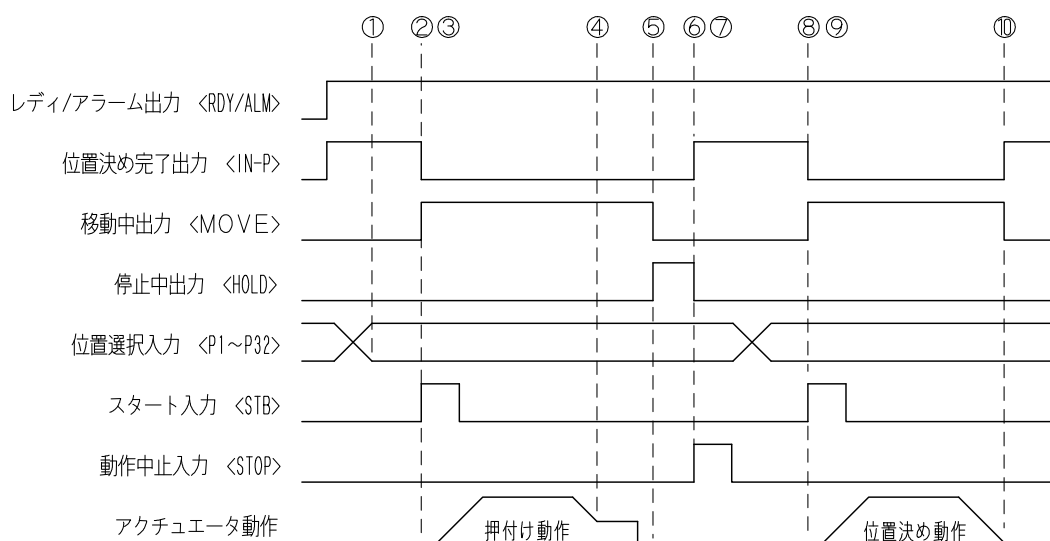
スタート<STB>を ON した時にワークが動いていた場合は、停止中<HOLD>が OFF しており、スタート<STB>は受け付けません。

押付け停止が確実な場合でのご使用をお勧めします。

## 4. 9. 6 ダイレクト運転での押付け動作中止のタイミング

停止中<HOLD>に、動作中止<STOP>を入力した場合

- ① 押付け力・押付け位置が設定された位置選択を入力します。
- ② スタート入力<STB>を ON します。
- ③ 位置決め完了出力<IN-P>が OFF し、移動を開始します。(移動中<MOVE>が ON)
- ④ 押付け位置まで移動した後、押付け動作を行います。
- ⑤ ワークを押付け、押付停止判定時間 (パラメータ) だけ連続で停止した後、停止中<HOLD>が ON します。この際、位置決め完了<IN-P>は OFF のままですが、スタート<STB>は受け付け可能です。
- ⑥ 動作中止入力<STOP>を ON します。
- ⑦ 停止中出力<HOLD>が OFF し、位置決め完了出力<IN-P>が ON します。
- ⑧ 位置 No. を変更し、スタート入力<STB>を ON します。
- ⑨ 位置決め完了出力<IN-P>が OFF し、移動を開始します。
- ⑩ 移動完了にて位置決め完了<IN-P>が ON します。



押付け動作中、動作中止入力<STOP>を ON すると減速停止し、位置決め完了<IN-P>が ON します。ポジション運転の場合は完了位置出力は ON しません。

この状態は、押付け動作ではありません。位置決め動作の停止状態です。

外力によりスライダが動かされてしまうと偏差エラーになります。

押付け動作の実際、押付け力の設定値についてはポジション運転の

4. 8. 8 押付け動作の実際、4. 8. 9 押付け力の設定値を参照ください。



## ■ ■ 4. 10 その他の機能 ■ ■

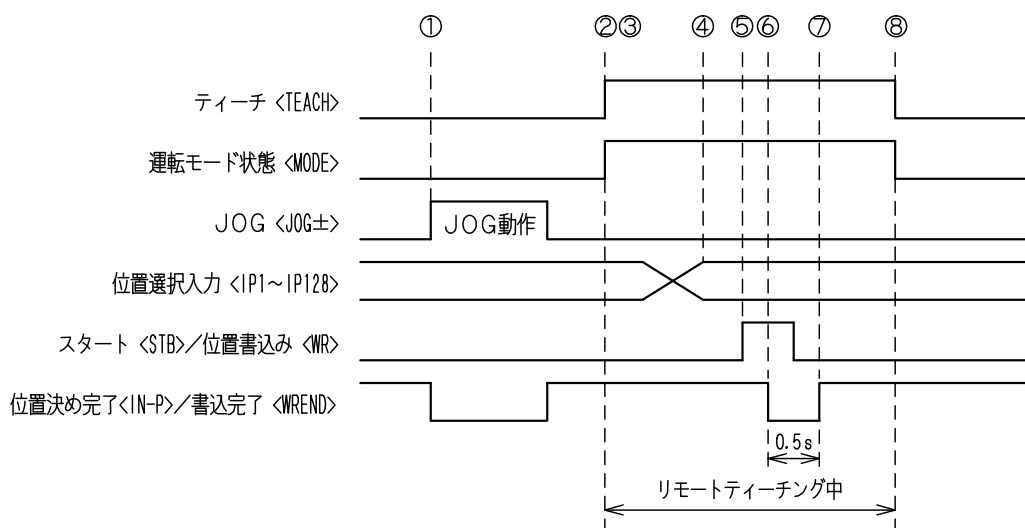
### 4. 10. 1 リモートティーチング

1局占有時、IN-PがON状態の時にTEACHをONすることによりリモートティーチングモードとなりリモートI/Oからティーチングが可能となります。

リモートティーチングは現在位置を選択した位置No.に書込む機能です。

リモートティーチング中はスタート<STB>が位置書込み<WR>に位置決め完了<IN-P>が書込完了<WREND>に信号の機能が変化します。

- ① JOG<JOG+>、<JOG->でアクチュエータを移動させます。
- ② ティーチ<TEACH>をONしリモートティーチングモードに切替えます。  
※スタート<STB>→位置書込み<WR>、位置決め完了<IN-P>→書込完了<WREND>
- ③ 運転モード状態<MODE>がONします。
- ④ 位置選択を入力します。
- ⑤ 位置書込み<WR>をONします。(書込完了<WREND>がOFFになるまでONします。)
- ⑥ 書込完了<WREND>がOFFします。
- ⑦ 0.5秒後に書込完了<WREND>がONします。
- ⑧ ティーチ<TEACH>をOFFしリモートティーチングモードを終了します。  
※位置書込み<WR>→スタート<STB>、書込完了<WREND>→位置決め完了<IN-P>



リモートティーチングで書込むデータは現在位置だけです。位置以外のデータはJOGBOX、パソコンソフトを使用して登録します。

リモートティーチング中の移動はJOG動作のみ可能で原点復帰も行えません。

## 4. 10. 2 ゾーン出力

ゾーン出力は、現在位置（スライダの位置）が、設定された範囲内に「有」または、「無」の状態を出力する機能です。

安全領域などの、指定した範囲内へのスライダの進入有無を確認するなどに使用できます。

ゾーン出力は、原点復帰完了後から有効です。

外部起動モード、ティーチングモード共に有効です。

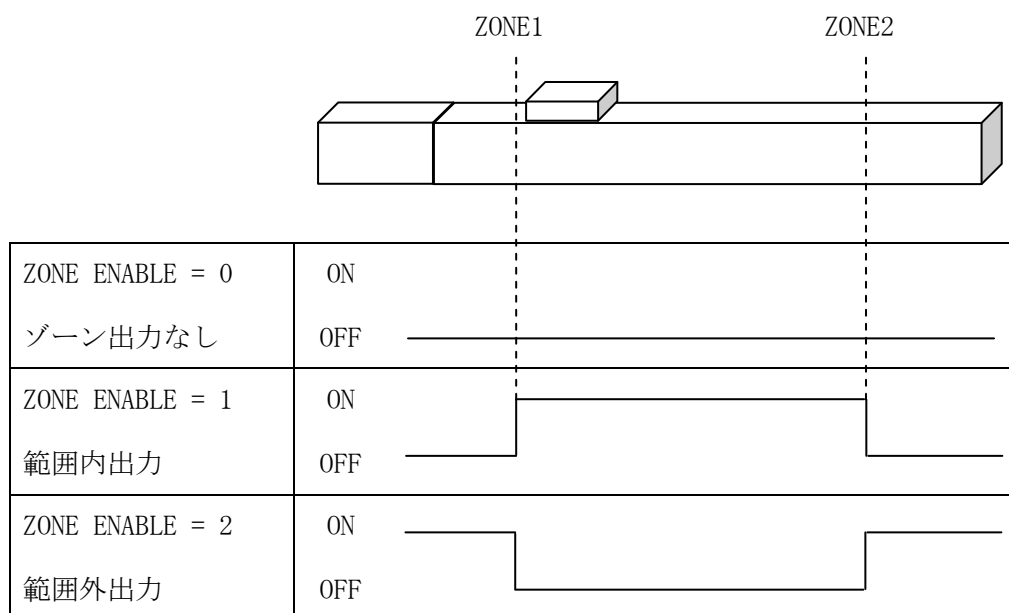
### (1) 設定内容

設定は、パラメータにて行います。詳細は、7. パラメータの項を参照下さい。

①範囲設定 「ZONE1」、「ZONE2」

②出力方法 「ZONE ENABLE」

0：ゾーン出力なし    1：範囲内で出力    2：範囲外で出力



### (2) 使用上の注意点

- ① ZONE1 と ZONE2 が同じ位置のときは、設定位置でのみ ON (OFF) します。
- ② ゾーン出力は、2msec 程度の遅れがあります。
- ③ 非常停止後は、その後原点復帰が完了するまで出力されません。

### 4. 10. 3 ブレーキ

ブレーキは、アクチュエータを垂直方向で使用される場合に、電源遮断時の落下を防止するために必要な機構です。

XA-TC1には、ブレーキを制御する機能を有しています。

#### (1) 自動／手動の切り替え

コントローラの前面にブレーキ回路の切り替えスイッチがあります。



- A (AUTO 自動)**      アクチュエータの動作に対応して自動的にブレーキの ON/OFF を行います。  
通常は、「A」にてご使用ください。
- M (MAN. 手動)**      試運転時や、メンテナンスなどで、手動でスライダーを移動したい場合に使用します。  
「M」にするとブレーキを強制的に解除します。  
垂直使用では、積載重量によりスライダーが急激に下降する可能性がありますので、十分ご注意のうえ操作をお願い致します。

#### (2) 使用上の注意点

ブレーキは、制動用としては使用できません。

あくまでも、電源遮断時の保持用としての機能です。

## 5. ジョグボックス (XA-JB)

ジョグボックス (XA-JB) は、設定した位置の移動確認、位置データの作成、入出力の確認などを行うハンディタイプのティーチングユニットです。

ジョグダイアルの採用により、簡単な操作で設定を行えるようになっています。

### 主な機能

#### ◆ ティーチング

ジョグ及び、ジョグダイアルにより、アクチュエータを動作させてのティーチングと、数値を入力してのティーチングと、速度・加減速などの設定を行うことができます。

#### ◆ 移動テスト

位置を指定して移動させることができます。

#### ◆ 入出力状態のモニタ

入出力の状態をモニタすることができます。

出力は強制的にON/OFFすることができますので、外部機器との入出力信号の接続チェックを容易に行うことができます。

### ご注意

#### 1) 他の機器へは接続しないでください。

XA-JBは、XAシリーズコントローラ専用設計されています。

他の機器へは絶対に接続しないようにしてください。

XA-JBおよび接続された機器の故障につながります。

#### 2) バージョンをご確認ください。

XA-TC1コントローラで使用する場合は、XA-JBのバージョンが次のバージョンより新しいものでないと「Unknown C/T Type」と表示されます。

Ver 2.10
----------

バージョンは、電源投入時に Ver 2.10 のように表示されます。

5. 3. 1 ジョグボックスの表示とモード切替 を参照ください。

Ver 2.10以前のバージョンですとバージョンアップが必要です。

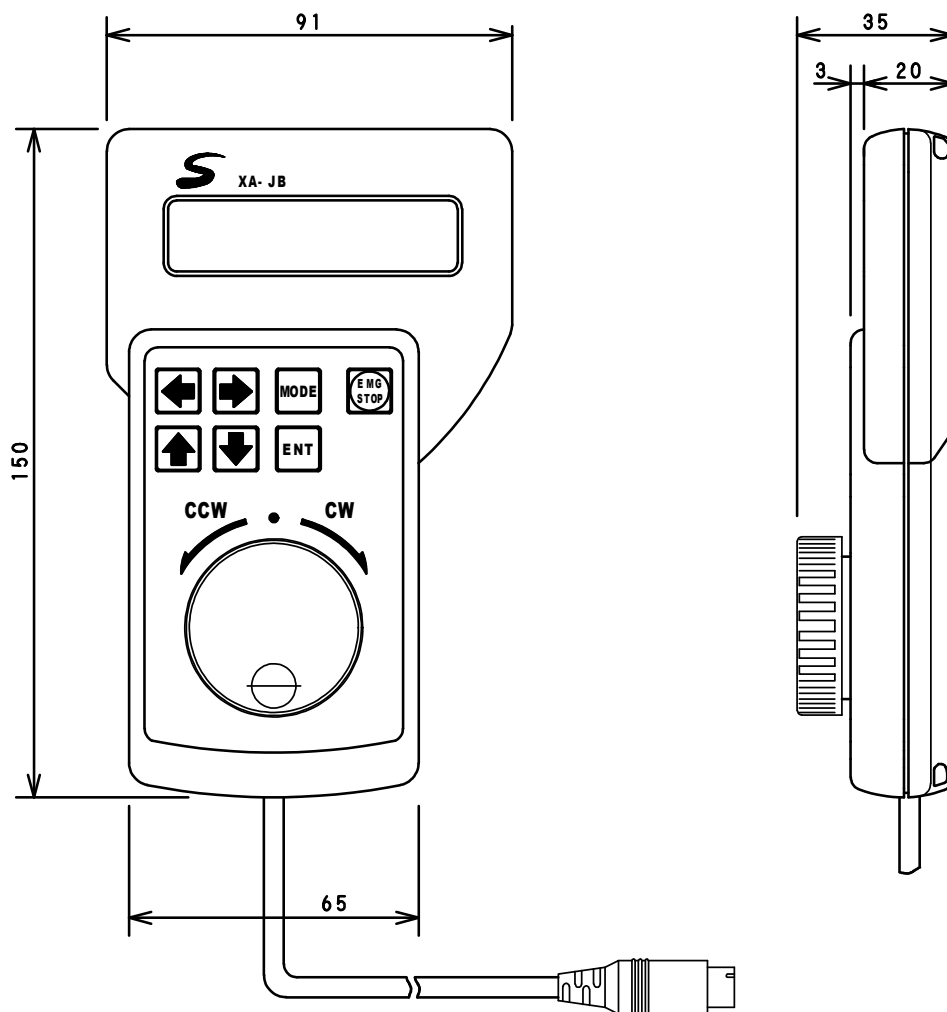
ご要望の際は最寄りのカスタマーセンターへお問合せください。

■ ■ 5. 1 仕様 ■ ■

5. 1. 1 ジョグボックス仕様

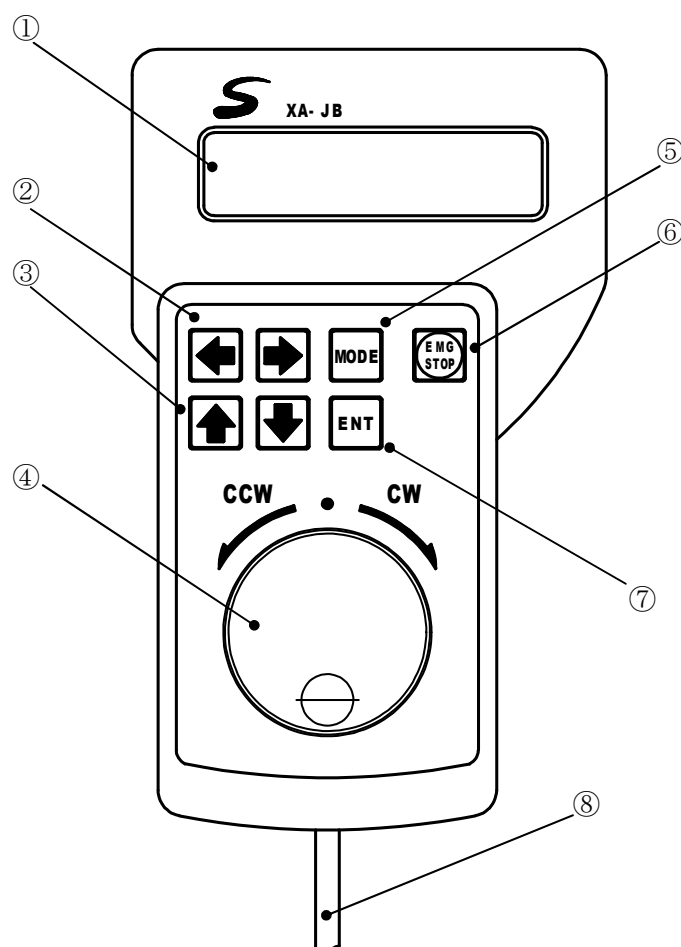
項目	仕様
表示	16×2 LCD表示
操作スイッチ	押しボタンスイッチ、ジョグダイヤル
ティーチング操作	ジョグダイヤルによるティーチングとスイッチによる早送り
ケーブル長	2 m
使用周囲温度湿度	温度 0~40℃ 湿度 85%RH 以下 結露なきこと
使用雰囲気	腐食性ガス・オイルミスト・引火性ガス・塵埃のないこと
質量	約200 g
保存温度・湿度	温度 -10~50℃ 湿度 85%RH 以下 結露及び凍結しないこと

5. 1. 2 外形寸法図



## ■ ■ 5. 2 取り扱い方法 ■ ■

### 5. 2. 1 各部の名称



① LCD 表示器

各種データを表示します。

⑤ MODE スイッチ

モードの変更、前の画面に戻ります。

② 矢印スイッチ（左右）

カーソルの移動、項目の選択に  
使用します。

⑥ EMG STOP

非常停止スイッチ。

③ 矢印スイッチ（上下）

カーソルの移動、項目の選択に  
使用します。

⑦ ENT スイッチ

選択・変更の決定、書き込み、動作の  
実行を行います。

④ ジョグダイヤル

ジョグティーチング、項目の選択、  
設定の変更等で使用します。

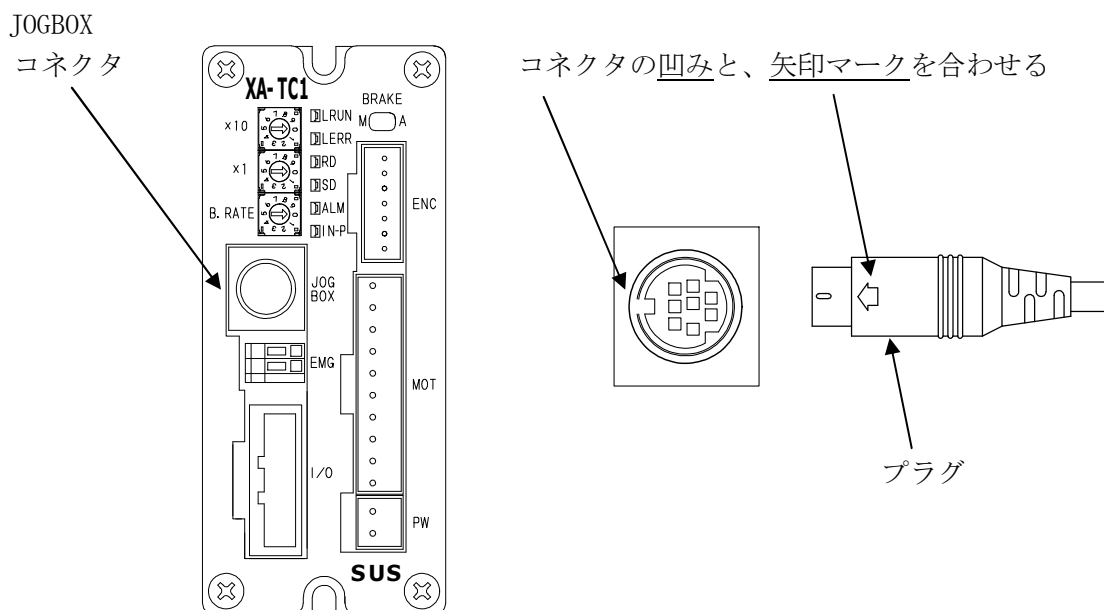
⑧ ケーブル

コントローラへ接続します。  
長さ 2m

## 5. 2. 2 接続方法

ジョグボックスをコントローラに接続する際は、必ず電源を OFF にして下さい。

- (1) コントローラの電源が **OFF** になっていることを確認します。
- (2) ジョグボックスのコネクタをコントローラの JOGBOX コネクタに差し込みます。  
差し込む際に、プラグと、コネクタの位置を合わせてください。  
無理に差し込むとコネクタが破損する場合があります。



他の機器へは絶対に接続しないようにしてください。故障の原因になります。

## 5. 2. 3 取り外し方法

ジョグボックスをコントローラから取り外す際は、必ず電源を OFF にして下さい。

- (1) コントローラの電源が OFF になっていることを確認します。
- (2) プラグをしっかりと持ち、ゆっくりと引き抜いてください。  
(取り外す際に、コードを引っ張って抜かないで下さい。故障の原因となります。)

■ ■ 5. 3 操作方法 ■ ■

5. 3. 1 ジョグボックスの表示とモード切替

ジョグボックスをコントローラに接続し、電源を投入します。  
 コントローラと通信し、正常な場合は以下のような表示が現れます。

```

    * * * * XA-JB * * * *
    Ver#. ## SUS Corp
    
```

※ #. ##は XA-JB のバージョン番号

```

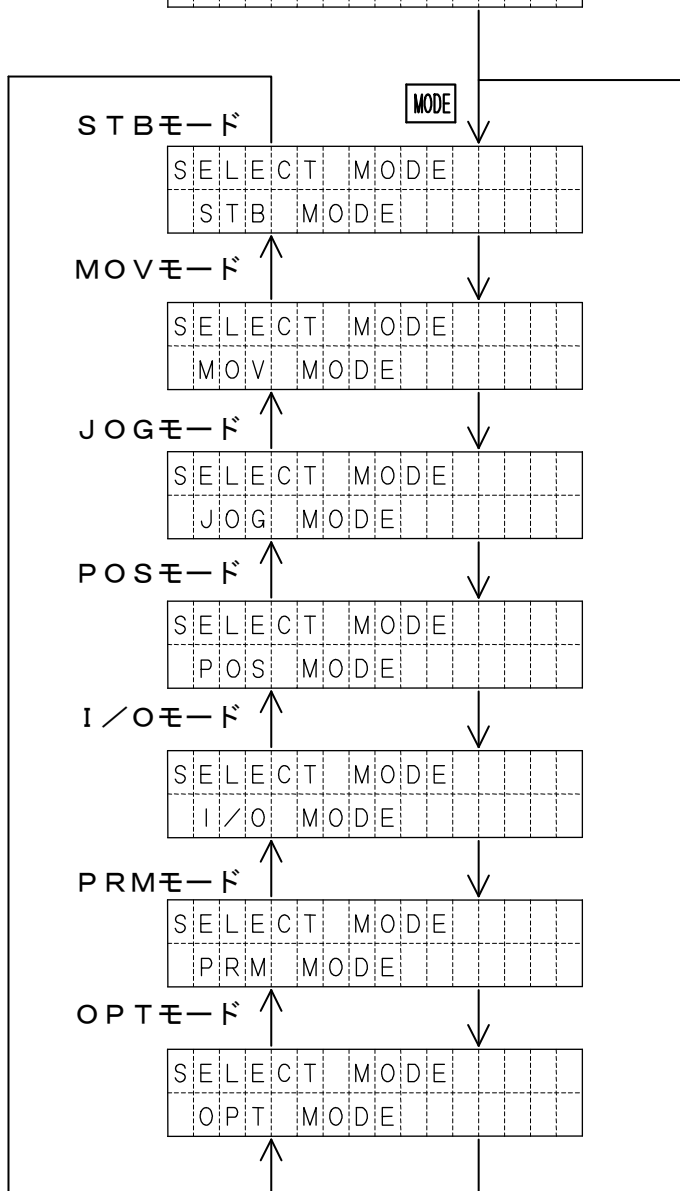
    C O N N E C T E D T O
    X A - T C 1 1 . x x
    
```

※ 1.XX はコントローラのバージョン番号

電源投入、約5秒後に、スタンバイモードに切替わります。

```

    S T A N D B Y M O D E
    P U S H : M O D E
    
```



↓ 方向は **MODE**

↑ 方向は **MODE** + **↑**

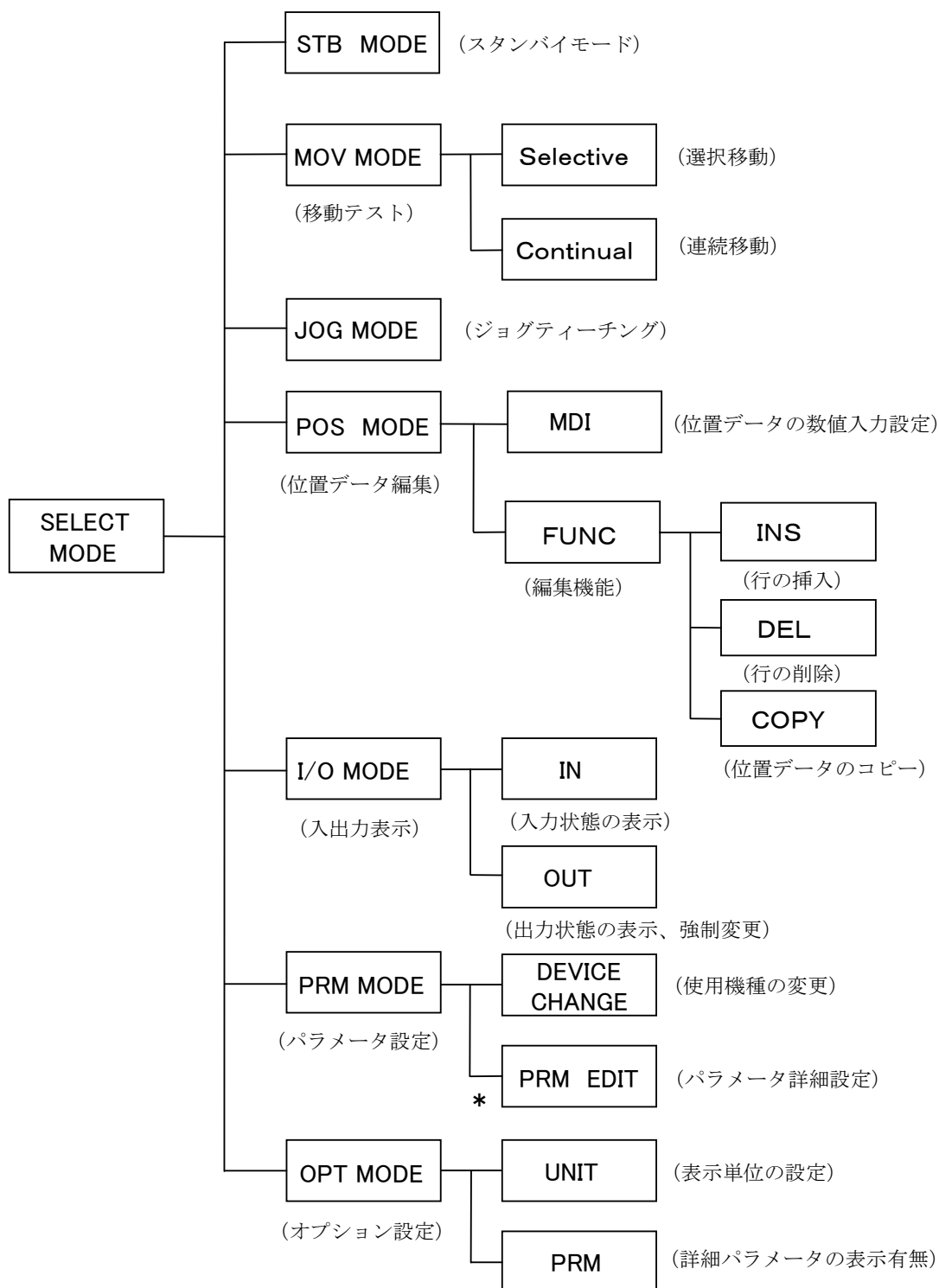
により切替わります。

**ENT** により選択  
 されているモードが  
 実行されます。



5. 3. 2 ジョグボックスのメニュー階層図

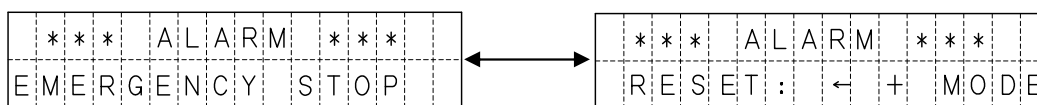
ジョグボックスの操作メニューの階層図を以下に示します。



\* PRM EDIT は初期設定では表示されません。  
 詳細については、5. 4. 6 PRMモード を参照して下さい。

### 5. 3. 3 非常停止

非常停止スイッチを押すことにより、コントローラを非常停止にします。



1秒毎に切り替わります。

**MODE** と **←** を同時に押すことで、非常停止を解除します。

解除後は、スタンバイモードの状態となります。

5. 3. 1 ジョグボックスの表示とモード切替 を参照ください。

## ■ ■ 5. 4 モードの説明 ■ ■

ジョグボックスには下表のような7つのモードがあります。  
各モードの概要について説明します。

モード	内 容
STB モード	スタンバイモード  コントローラの動作モードをティーチングから、外部起動へ切り替えます。 外部起動に切り替えることで、XA-JBが接続された状態でも外部からの信号で、動作を行うことができます。
MOV モード	設定されている位置データで、アクチュエータの移動を行うモードです。 移動方法は以下の2つがあります。 ①選択移動 ②連続移動
JOG モード	実際にアクチュエータを動作させ、移動位置を設定するモードです。 * JOGモードでは、移動位置の設定のみとなります。 速度や出力等はPOSモードやパソコンソフトにて行います。
POS モード	POSモードには、4つの機能があります。 ①位置データの設定値を参照・編集 ②位置データの挿入 ③位置データの削除 ④位置データのコピー
I/O モード	外部入出力の状態を表示するモードです。 出力は、状態を強制的にON/OFFすることができます。
PRM モード	パラメータの参照・編集を行うモードです。 パラメータの詳細は、8. パラメータ の項をあわせてご覧ください。
OPT モード	オプション設定の参照・変更を行います。

### 5. 4. 1 STB モード

スタンバイモード (STANDBY MODE) は、コントローラの動作モードをティーチングモードから外部起動モードへ切り替えを行います。

外部起動に切り替えることで、XA-JBが接続された状態でも外部からの信号で、動作を行うことができます。

#### 設定方法

①

S	E	L	E	C	T	M	O	D	E
S	T	B	M	O	D	E			

この状態では、コントローラの動作モードはティーチングモードです。

**ENT** を押します。

②

	S	T	A	N	D	B	Y	M	O	D	E			
						P	U	S	H	:	M	O	D	E

ジョグボックスは、スタンバイモードで、コントローラの動作モードは外部起動モードになります。

再びティーチングモードへ切り替える場合は、**MODE** を押します。  
表示が ① に替わります。

XA-JBの表示	コントローラの動作モード																											
<table border="1"> <tr><td></td><td>S</td><td>T</td><td>A</td><td>N</td><td>D</td><td>B</td><td>Y</td><td>M</td><td>O</td><td>D</td><td>E</td></tr> <tr><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>P</td><td>U</td><td>S</td><td>H</td><td>:</td><td>M</td><td>O</td><td>D</td><td>E</td></tr> </table>		S	T	A	N	D	B	Y	M	O	D	E							P	U	S	H	:	M	O	D	E	外部起動モード
	S	T	A	N	D	B	Y	M	O	D	E																	
						P	U	S	H	:	M	O	D	E														
上記以外	ティーチングモード																											

コントローラの動作モードについては 4. 3 動作モード を参照ください。

#### 使用用途

装置の立ち上げ時などで、外部信号による動作と、位置データなどのティーチング操作を繰り返し行うような場合に便利です。

外部からの信号で動作確認を行い、途中ティーチングで位置データを変更して再び、外部からの信号で動作させるという操作が行えます。



外部起動モードで継続してご使用の場合は、ジョグボックスは外してください。

### 5. 4. 2 MOVモード

MOVモードでは、位置 No. を指定しアクチュエータの移動を行います。

MOVモードには以下の2種類の移動方法があります。

**ご注意** MOVモードでの移動では、位置決め完了<IN-P>は出力されません。

表示名	内 容
Selective	<b>選択移動</b> ：1箇所ずつ移動位置 No. を選択して移動します。
Continual	<b>連続移動</b> ：指定した開始位置 No. から終了位置 No. へ順番に移動します。

#### 移動方法の選択

```

S E L E C T   M O D E
M O V   M O D E
    
```

MOVモードを選択し、**ENT** を押します。

```

M O V  / : S e l e c t i v e
       2 : C o n t i n u a l
    
```

ジョグダイヤルで1、2の移動方法を選択し、**ENT** を押します。

- 1 : Selective (1) へ
- 2 : Continual (2) へ

#### (1) Selective : 選択移動

指定した位置 No. へ移動します。(1ポイントのみ)

位置 No. はポジション運転は000~255です。

位置 No. 000 を選択した場合は原点復帰を行います。

電源投入後で原点復帰を行っていない場合は、原点復帰後に選択位置へ移動します。

①

```

M O V   S E L E C T   P o s i
                0 0
    
```

ジョグダイヤルで、位置 No. を選択します。

位置 No. 選択後 **ENT** を押すと移動を開始します。

②

```

M O V   M O V   I N G
    
```

移動中は左記の表示になり、停止すると上の画面に戻ります。

(2) Continual : 連続移動

設定した開始位置 No. から終了位置 No. まで連続で移動します。  
各動作間の停止時間を設定できます。

位置 No. はポジション運転は 001~255 です。  
電源投入後で原点復帰を行っていない場合は、原点復帰後に連続移動を開始します。

- ①
- |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |  |   |   |   |   |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|--|---|---|---|---|
| M | O | V | C | N | T |   |   |   |   |  |   |   |   |   |
|   |   |   | P | o | s | i | : | 0 | 0 |  | - | 0 | 1 | 5 |
- ジョグダイヤルで、位置 No. を選択します。  
左側の数値が開始位置 No. で右側の数値が終了位置 No. です。
- ↓
- ②
- |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |  |  |  |  |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|--|--|--|--|
| M | O | V | C | N | T |   |   |   |   |  |  |  |  |
|   |   |   | R | E | P | E | A | T | : |  |  |  |  |
- REPEAT : 繰り返しの有無を選択します。  
ジョグダイヤルで Y/N を設定後 ENT を押します。
- ↓
- ③
- |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| M | O | V | C | N | T |   |   |   |   |   |   |   |   |   |
|   |   |   | T | I | M | E | R | : | 1 | 0 | 0 | 0 | m | s |
- TIMER : 各動作間の停止時間を設定します。  
ジョグダイヤルで数値を設定後 ENT を押します。
- ↓
- ④
- |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| M | O | V | C | N | T | M | O | V | E | : | E | N | T |   |   |
| 0 | 0 | 1 | - | 0 | 1 | 5 | : | R | : | N | : | T | : | 0 | 1 |
- 設定した内容を確認します。  
ENT を押すと移動を開始します。
- ↓
- ⑤
- |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |   |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| M | O | V | C | N | T | M | O | V | I | N | G |
| 0 | 0 | 1 | S | T | O | P | : | M | O | D | E |
- 移動中は左記の表示になり、動作終了で④へ戻ります。
- 途中で停止する場合は MODE を押します。  
⑤へ戻ります。

前の設定に戻る場合は MODE を押します。





- \* 1 終了位置 No. が開始位置 No. より小さい場合は、②の画面に移行しません。  
設定を確認してください。  
グループ運転の場合は Model : \_\_ が表示されているのでグループ No. を選択します。

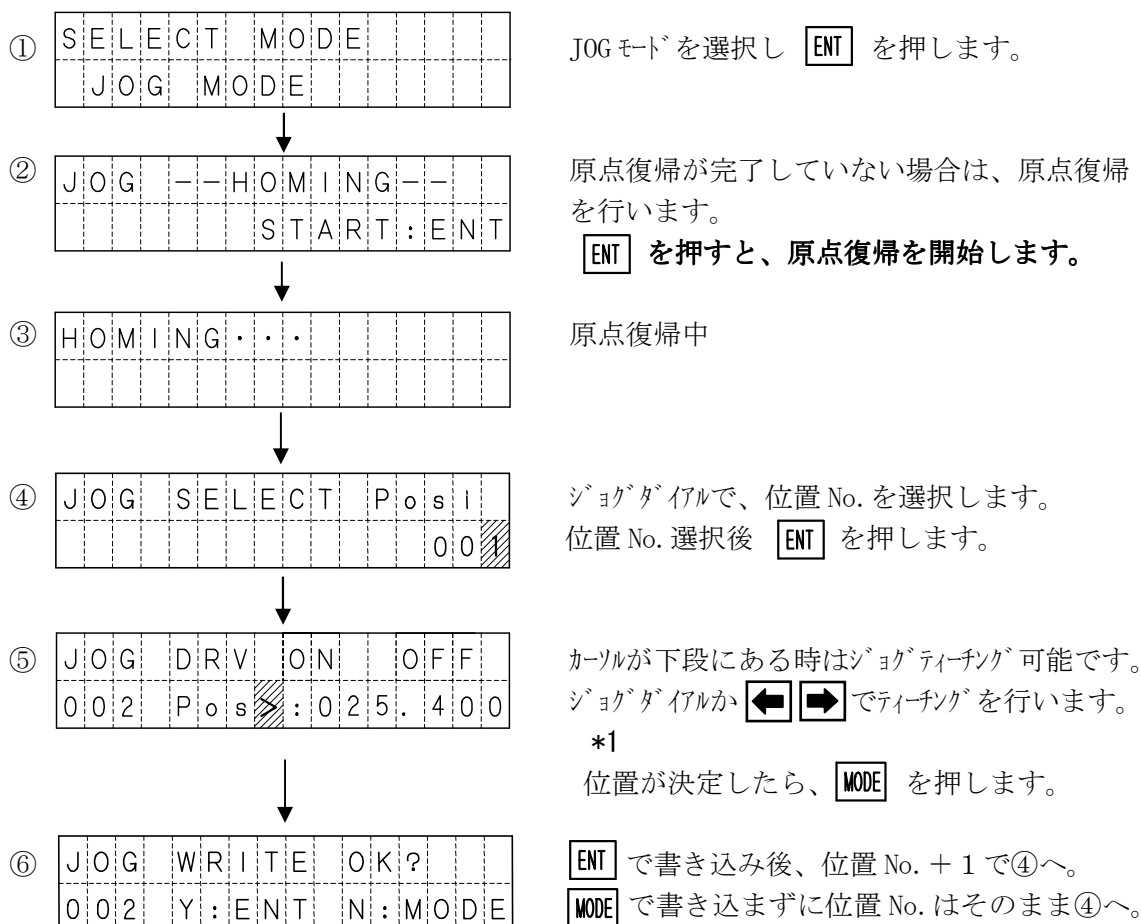
### 5. 4. 3 JOGモード





JOGモードは、実際にアクチュエータを動作させ、移動位置を設定するモードです。速度・加減速・出力等は、POSモード又は、パソコンソフトにて設定を行います。

	mm表示										パルス表示															
画面表示 *1	J	O	G	D	R	V	O	N	O	F	F	J	O	G	D	R	V	O	N	O	F	F				
	0	0	2	P	o	s	:	0	2	5	.	4	0	0	0	0	2	P	o	s	:	0	2	3	4	0

#### (1) ジョグティーチング

ジョグティーチングは、ジョグダイヤルと   スイッチでティーチングする方法です。大まかな位置を   で、細かい位置調整をジョグダイヤルで行うと簡単に設定が行えます。



*1 ジョグ操作の機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>• JOG 早送り (前進) :  右矢印を押す</li> <li>• JOG 早送り (後退) :  左矢印を押す</li> <li>• 6 倍速送り :  上矢印+ジョグダイヤル</li> <li>• 2 倍速送り : ジョグダイヤルのみ</li> <li>• 1 倍速送り :  下矢印+ジョグダイヤル</li> </ul>
-------------	--

(2) ダイレクトティーチング

モータの励磁を OFF し、スライダをダイレクトに移動させてティーチングする方法です。ジョグティーチングの⑤の状態から、励磁を OFF/ON させることができます。

J	O	G	D	R	V	O	N	O	F	F			
0	0	2	P	o	s	:	0	2	5	.	4	0	0

**ENT** を押すと、カーソルの位置が上段の DRV に切り替わります。

↓

J	O	G	D	R	V	O	N	O	F	F			
0	0	2	P	o	s	:	0	2	5	.	4	0	0

ON の位置をカーソルが指している場合は、励磁 ON です。

**▶** で OFF に 移動すると励磁を OFF します。

↓

J	O	G	D	R	V	O	N	O	F	F			
0	0	2	P	o	s	:	0	2	5	.	4	0	0

OFF の位置をカーソルが指している場合は、励磁 OFF で、スライダを手で動かすことができます。

それに伴い、現在位置が変化します。

**◀** で ON の位置に戻すと、励磁 ON になります。

**ENT** を押すと、ジョグティーチングの⑤へ戻ります。

**ご注意**

エンコーダなしの設定では、下図のような表示となり

DRV ON OFF は表示されません。

ダイレクトティーチングも行えません。

J	O	G											
0	0	2	P	o	s	:	0	2	5	.	4	0	0



5. 4. 4 POSモード

POSモードでは、位置データの参照および、編集を行います。  
位置データの各設定値を数値入力するMDI機能と、挿入、削除、コピーを行うFUNC機能があります。

機能選択

①

S	E	L	E	C	T	M	O	D	E						
P	O	S	M	O	D	E									

POSモードを選択し、**ENT**を押します。

②

P	O	S	.	M	D	I									
			2.	F	U	N	C								

ジョグダイヤルで1. MDI 又は、2. FUNC を選択し **ENT** を押します。

〔1〕 MDI機能

位置データの設定

①

P	O	S	S	E	L	E	C	T	P	o	s	i			
												0	0		

位置No. を設定します。(1～255)

ジョグダイヤルで、位置No. を選択します。

位置No. を選択後 **ENT** を押します。

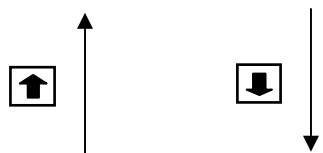
移動位置の設定

②

P	O	S							P	o	s	i	t	i	o	n
0	0	1							0	5	7	.	1	5	0	

移動位置を設定します。

**←** **→** でカーソルを設定を変更する位置へ移動させ、ジョグダイヤルで数値を変更します。設定できたところで、**ENT** を押します。位置は実際に取りうる最も近い位置へ修正されます。(位置を mm 表示している場合)



③

P	O	S										V	e	e		
0	0	1										0	1	5	0	

速度を設定します。

ジョグダイヤルで速度を設定します。最高速度は、機種によって異なります。変更できたら **ENT** を押します。



④

P	O	S										A	c	c		
0	0	1													3	

加減速を設定します。(1～3)

ジョグダイヤルで加減速を設定します。変更できたら **ENT** を押します。



次頁へ



〔2〕FUNC機能

- FUNC機能には、位置データの挿入・削除・コピーの3つの機能があります。
- ・挿入の場合、指定の位置データ以降を1つ後方へずらし、位置No. 63を削除します。
  - ・削除の場合、指定の位置データを削除し、以降を1つ前方へずらし、位置No. 63に初期値が設定されます。
  - ・コピーは指定した範囲をコピーします。

(1) 位置データ挿入の手順

①

P	O	S	1.	I	N	S	2.	D	E	L
			3.	C	O	P	Y			

ジョグダイヤルで、1. INSを選択し、**ENT**を押します。

②

P	O	S	I	N	S	E	R	T	P	O	S
									0	0	

挿入する位置No.を、ジョグダイヤルで選択します。  
選択後、**ENT**を押します。

③

P	O	S	I	N	S	E	R	T	O	K	?		
0	0	1	Y	:	E	N	T	N	:	M	O	D	E

挿入の確認が表示されますので、**ENT**を押します。挿入後、①へ戻ります。

中止の場合は**MODE**を押せば、②へ戻ります。

(2) 位置データ削除の手順

①

P	O	S	1.	I	N	S	2.	D	E	L
			3.	C	O	P	Y			

ジョグダイヤルで、2. DELを選択し、**ENT**を押します。

②

P	O	S	D	E	L	E	T	E	P	O	S
									0	0	

削除する位置No.を、ジョグダイヤルで選択します。  
選択後、**ENT**を押します。

③

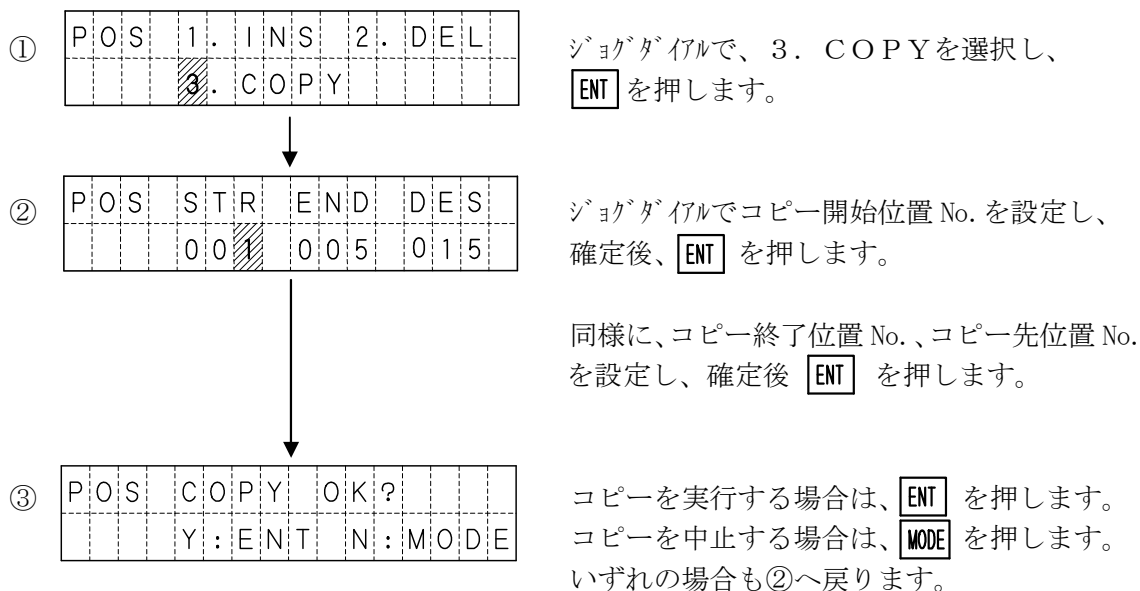
P	O	S	D	E	L	E	T	E	O	K	?		
0	0	1	Y	:	E	N	T	N	:	M	O	D	E

削除の確認が表示されますので、**ENT**を押します。削除後、①へ戻ります。

中止の場合は**MODE**を押せば、②へ戻ります。

(3) 位置データのコピー

位置データのコピーでは、コピー開始位置 No.、コピー終了位置 No.、コピー先位置 No. を指定します。



次のような指定は設定時にエラーとなります。  
エラー後は、**MODE** を押すと②へ戻ります。

1) コピー開始位置 No. が、コピー終了位置 No. より大きい設定の場合

P O S	S T R >	E N D	E r r
		R e t :	M O D E

2) コピー先が、コピー開始～コピー終了の間 又は、255を超えてしまう場合。

P O S	O v e r l a p	E r r
		R e t : M O D E

P O S	O v e r f l o w	E r r
		R e t : M O D E

【例1】 1～50を、25へコピー

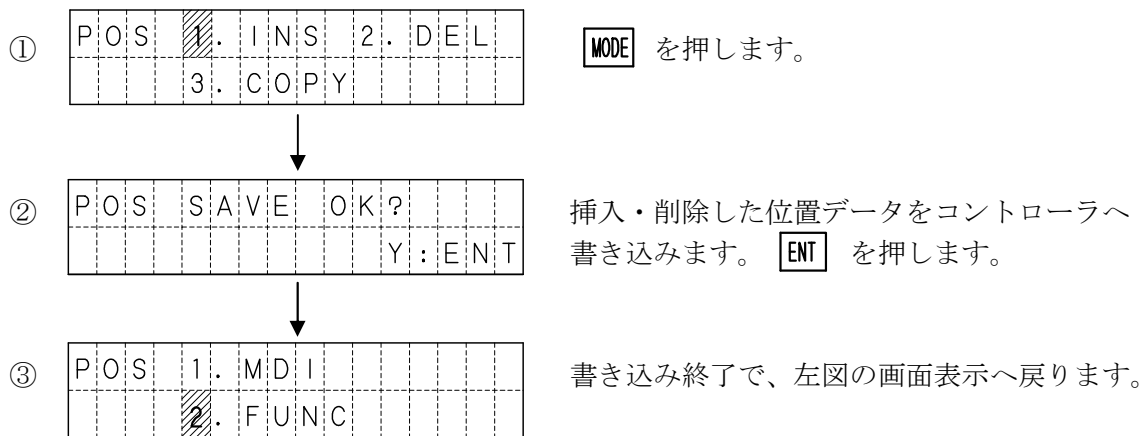
【例2】 11～20を、5へコピー

【例3】 1～20を、50へコピー

〔3〕データの書込み

位置データの挿入・削除・コピーを行った場合、データの書込みを行わないとデータがコントローラに保存されません。

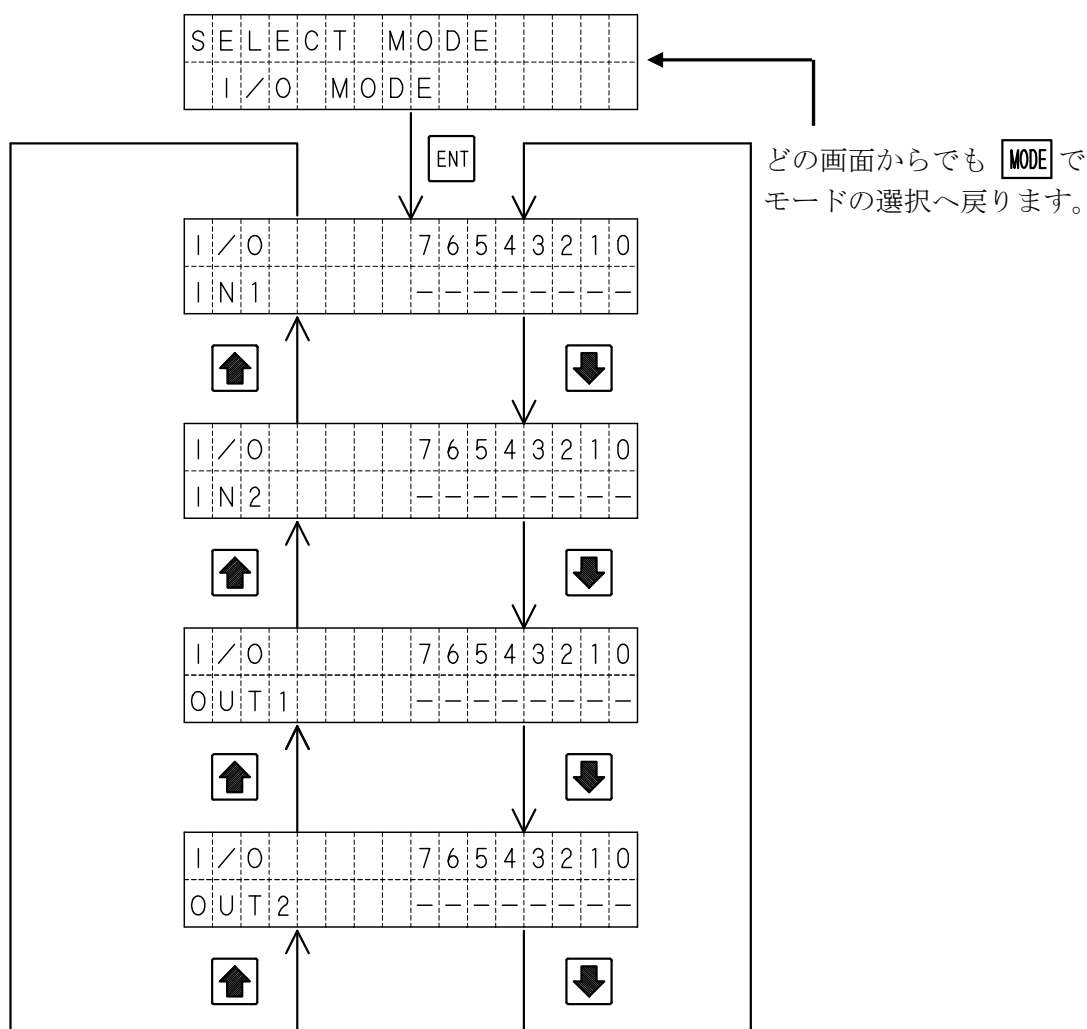
(1) 位置データの書込みの手順



挿入・削除後に、コントローラへの書き込みを行いたくない場合は、EMG STOP を押して非常停止にしてください。

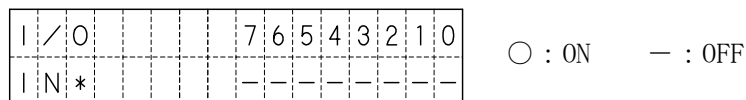
### 5. 4. 5 I/Oモード

I/Oモードでは、CC-Link入出力の状態を表示します。  
また、出力の表示画面では、出力の変更を行うことができます。



#### (1) 入力状態の表示

INでは、画面の0～7に割り当てられた入力の状態を表示します。



各番号へ割り当てられた入力下表の通りです。

	7	6	5	4	3	2	1	0
IN1	IP128	IP64	IP32	IP16	IP8	IP4	IP2	IP1
IN2	JVEL	RES	STB/ WR	STOP	HOME	TEACH	JOG-	JOG+

注) 2局占有時に使用しない信号はOFF状態の表示となります。

(2) 出力状態の表示

OUTでは、画面の0～7に割り当てられた出力の状態を表示します。

I/O							7	6	5	4	3	2	1	0
OUT*							-	-	-	-	-	-	-	-

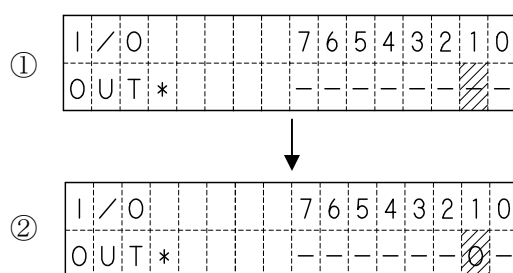
○ : ON    - : OFF

各番号へ割り当てられた入力下表の通りです。

	7	6	5	4	3	2	1	0
OUT1	OP128	OP64	OP32	OP16	OP8	OP4	OP2	OP1
OUT2	-	RDY/ ALM	HOLD	MOVE	IN-P/ WREND	HEND	MODE	ZONE

注) 2局占有時に使用しない信号はOFF状態の表示となります。

(3) 出力状態の変更



◀ ▶ で、変更したい出力の状態表示にカーソルを合わせます。  
 [ENT] を押します。

押す毎に状態を反転させることができます。

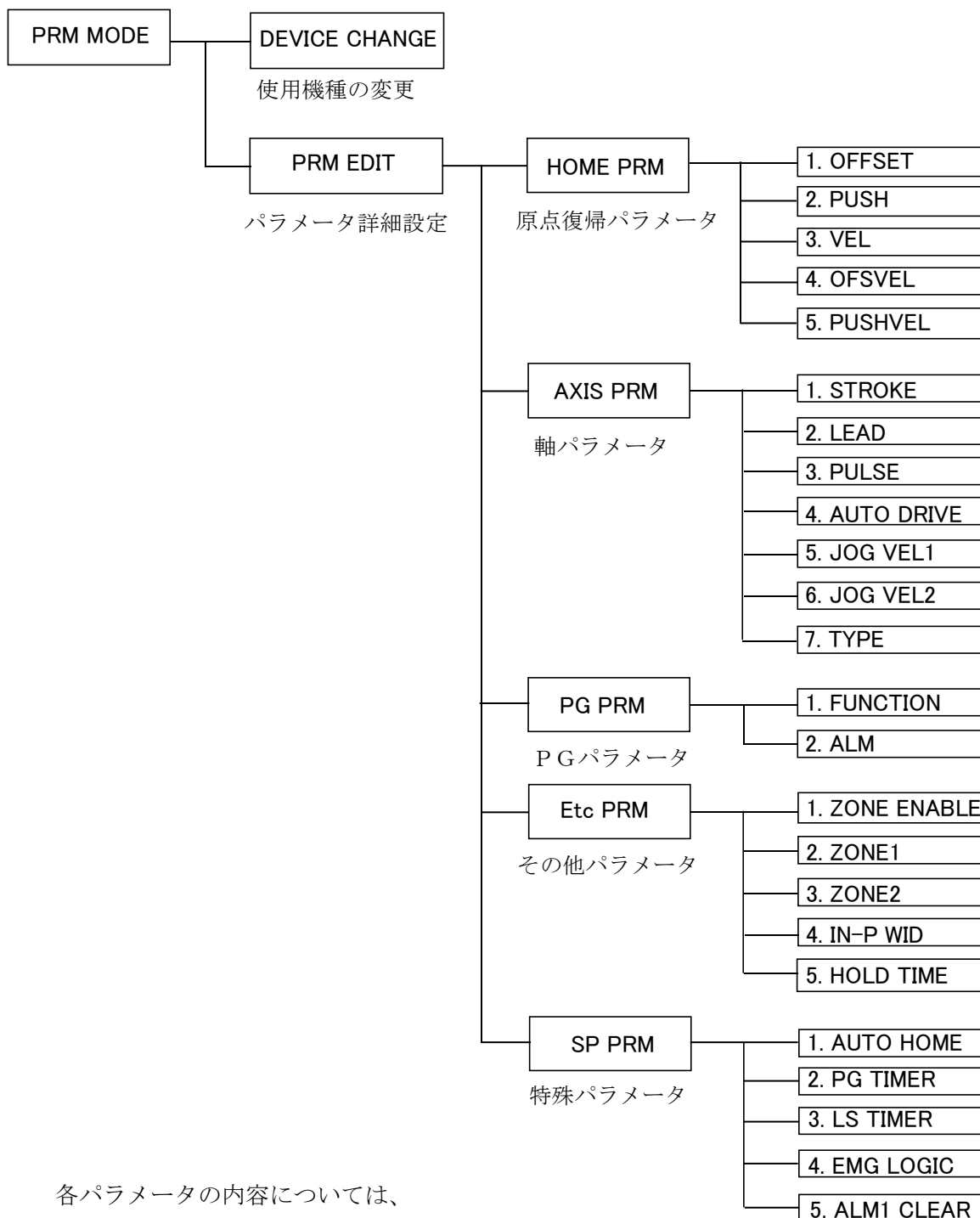


出力をONした場合、I/Oモードから他のモードに移っても、ONした状態を保持している出力がありますので、ご注意ください。

5. 4. 6 PRMモード

PRMモードでは、パラメータの照会・編集を行います。  
 パラメータは以下のような構成になっていますが、パラメータ詳細設定は、データ変更による誤動作を防止するため、通常は選択できないようになっています。

パラメータの構成



各パラメータの内容については、  
**7. パラメータ** の項を参照ください。

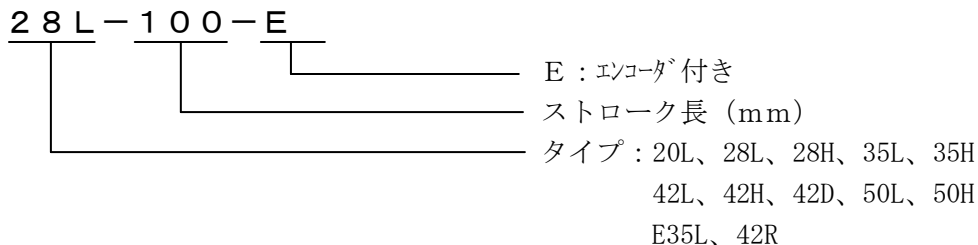


(1) DEVICE CHANGE (使用機種の変更)

使用機種の変更では、使用機種の照会と変更を行います。  
機種を選択すると、必要な全パラメータをコントローラに書き込みます。

 誤った機種に設定されると故障の原因となりますので、ご注意ください。

表示解説



使用機種の変更方法

- ①

S	E	L	E	C	T	M	O	D	E		
P	R	M		M	O	D	E				

PRMモードを選択し、**ENT** を押します。
- ②

P	R	M		S	E	L	E	C	T						
				D	E	V	I	C	E	C	H	A	N	G	E

**ENT** を押します。
- ③

P	R	M		C	H	A	N	G	E	?					
				Y	:	E	N	T		N	:	M	O	D	E

機種変更の確認です。 **ENT** を押します。
- ④

P	R	M		D	E	V	I	C	E			
				2	8	H	-	1	0	0	-	E

現在の設定が表示されます。  
ジョグダイヤルで、タイプを選択します。  
確定後、**ENT** を押します。
- ⑤

P	R	M		D	E	V	I	C	E			
				2	8	H	-	1	0	0	-	E


ジョグダイヤルで、ストロークを選択します。  
確定後、**ENT** を押します。
- ⑥

P	R	M		D	E	V	I	C	E			
				2	8	H	-	1	0	0	-	E

ジョグダイヤルで、エンコーダ仕様を選択します。  
設定の書き込みは **MODE** を押します。
- ⑦

P	R	M		W	R	I	T	E		O	K	?			
				Y	:	E	N	T		N	:	M	O	D	E

書き込む場合は **ENT** を押します。  
書き込まない場合は **MODE** を押します。  
いずれの場合も、②へ戻ります

 DEVICE CHANGE を行った際は、電源を一度 OFF にしてください。

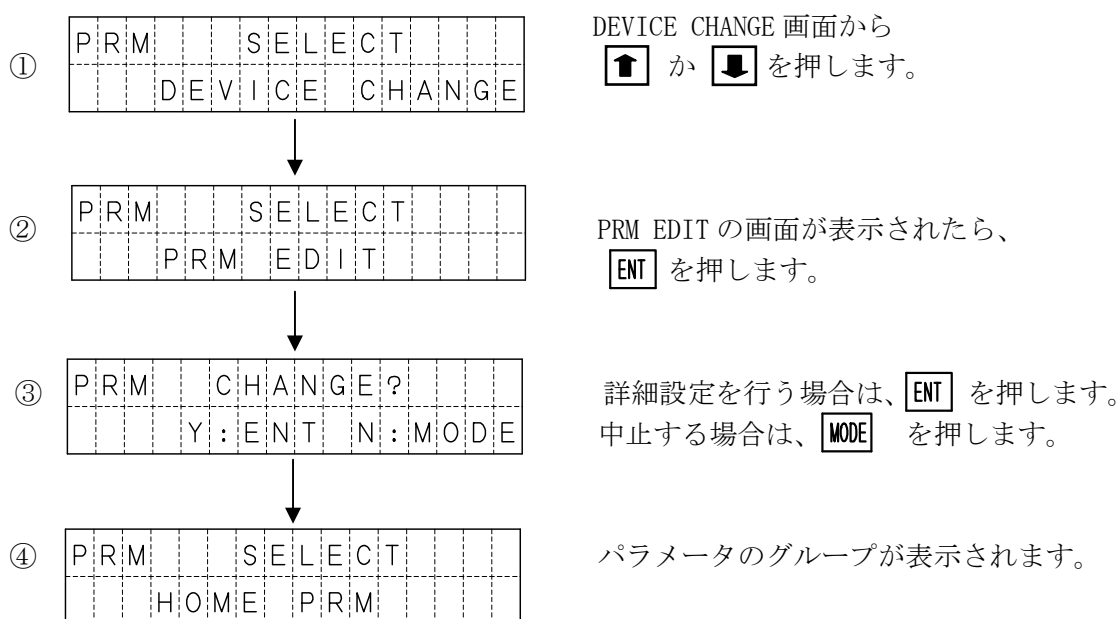
## (2) PRM EDIT (パラメータ詳細設定)

通常の使用においては、パラメータの詳細設定を行う必要はありません。  
ゾーン出力範囲変更などで、設定を変更したい場合に詳細設定が必要となります。



パラメータ詳細設定は、デフォルトの設定では行うことができません。  
パラメータ詳細設定を行うためには、OPTモードで [2. PRM] を ENABLE に設定  
して下さい。

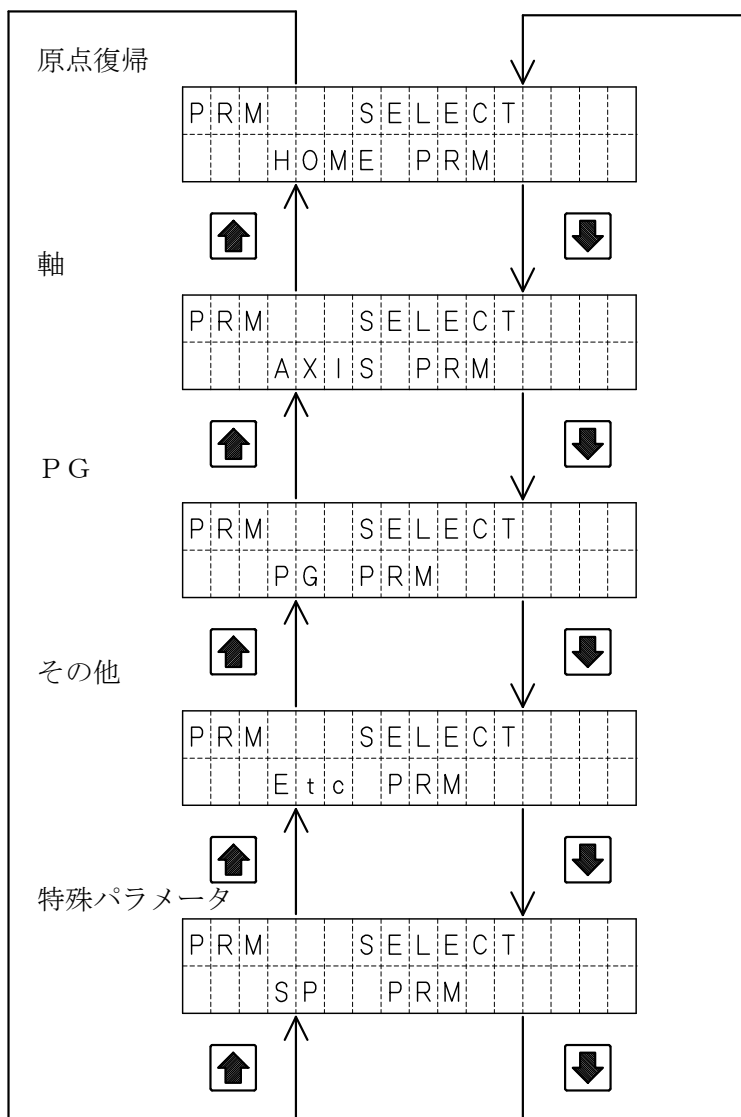
変更後に正常動作ができなくなった場合に備え、パソコンソフト (XA-PT1) で、  
パラメータを読み出し保存しておくことを強く推奨いたします。

### パラメータ詳細設定の開始



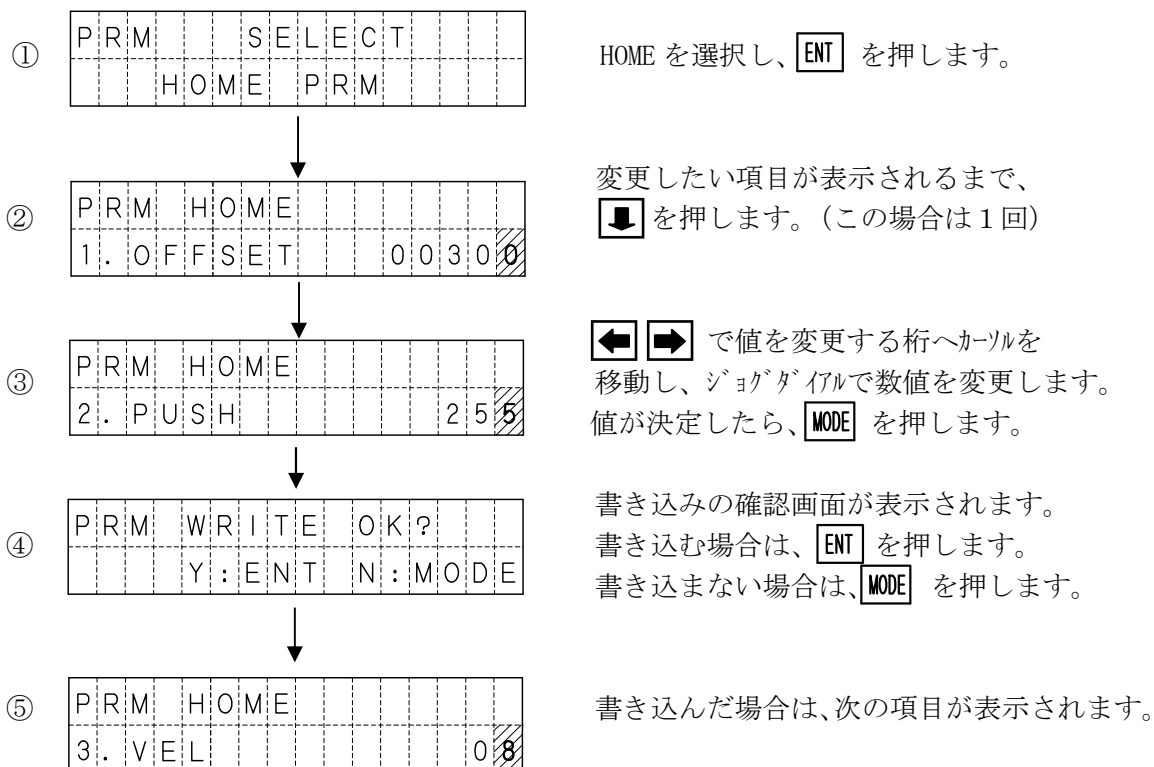
パラメータのグループ

パラメータには、大きく分けて5つのグループがあり、変更したいパラメータ項目が属するグループを   で選択します。



パラメータ項目の設定例

ここでは、原点復帰パラメータの押込量(PUSH)を設定する例を示します。



③の画面で、**MODE** を押すことで、書き込みの画面へ移行します。→ ④の画面

③の画面で、**ENT** を押すと、値が設定され次の項目へ移行します。→ ⑤の画面

### 5. 4. 7 OPT モード

OPTモードでは、オプション設定を行います。  
設定する項目は以下の2項目があります。

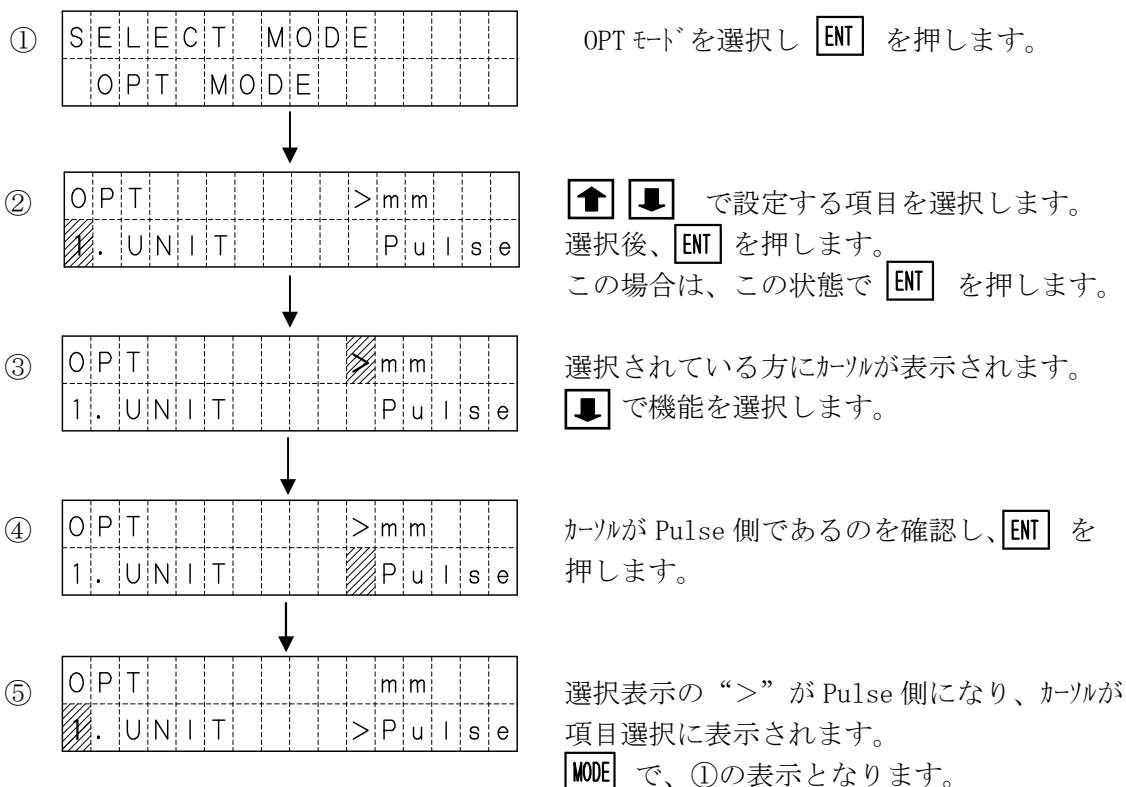
UNIT	mm : mm表示      Pulse : パルス表示
	位置を、mmで表示または、パルスで表示するかを設定します。 初期値は、mm : mm表示。

\* XA-42R の場合は「deg」または「パルス」になります。

PRM	DISABLE : 表示しない      ENABLE : 表示する
	パラメータの詳細を表示しない・表示するを設定します。 初期値は、DISABLE : 表示しない。

#### 設定方法

UNIT を Pulse (パルス表示) に変更する例



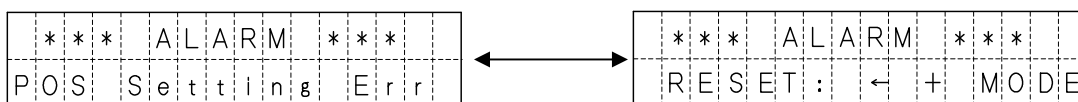
PRM も同様の方法で変更できます。



OPTモードでの設定は、電源 OFF 及び、非常停止リセットで初期値に戻ります。

## ■ ■ 5. 5 アラーム表示 ■ ■

アラームが発生した場合、アラームの内容により次のような画面が表示されます。



1 秒毎に切り替わります。

画面表示	アラーム内容
COM Err	通信エラー
LS ON Err	移動完了時 LS ON エラー
Homing Err	原点復帰エラー
Deviation Over	偏差オーバーエラー
POS Setting Err	移動量設定エラー
VEL Setting Err	速度設定エラー
ACC Setting Err	加速度設定エラー
Set Value Err	数値設定エラー
EMERGENCY STOP	非常停止

各アラームの詳細は、 **6. アラーム** をご覧下さい。

## 6. アラーム

アラーム発生時には、状態をよく観察し原因を除去した後、復帰操作を行ってください。

アラーム発生時には、レディ/アラーム出力<RDY/ALM>が OFF し、ALM 表示が点滅します。

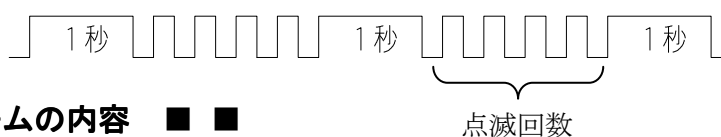
ALM 表示の点滅回数がアラーム No. を表しています。

また、アラーム No. がアラームコードレジスタに格納されます

注意) 非常停止だけは点滅ではなく点灯となっています。

アラーム No. はリモートレジスタ RWrm+2 に格納されます。

例) アラーム No. 4 偏差オーバーエラーの場合の ALM 点滅表示



### ■ ■ 6.1 アラームの内容 ■ ■

アラームは、リセット<RES>により復帰が行えます。

アラーム No. 2、3、4、15 はアラームからの復帰後、原点復帰が必要ですが、

それ以外のアラームは、原点復帰は必要ありません。

アラーム No.	エラー	内容
0	正常	
1	通信エラー	コマンド、数値、データ長、オーバーラン、パリティ、フレーミングなどの通信エラー。
2	移動完了時 LS ONエラー	位置決め動作後、原点LSがONした場合。 (動作異常と判定)
3	原点復帰エラー	原点復帰動作にて、原点LSが一定のパルス数を出力してもONしない場合、またはONからOFFしない場合に発生します。 原点LSの故障、配線の断線などが考えられます。
4	偏差オーバーエラー (エンコーダ使用の場合のみ)	動作指令と、現在位置を比較して、その差が設定値以上になった時にアラームとなります。
5	移動量設定エラー	設定された移動位置が、ストローク長よりも大きい場合に発生します。 移動方法設定を「現在値を基準」に設定し、0より小さい場合または、ストローク長より大きい場合に発生します。

6	速度設定エラー	速度設定が設定可能範囲でない場合。
7	加減速設定エラー	加減速が1～3の範囲でない場合。
8	数値設定エラー	位置データの設定値が正しくない箇所がある場合。
9	速度リミットオーバーエラー	指令速度よりモータ回転が過度に速くなった場合、モータの異常と判定。
15 (点灯)	非常停止	①ジョグボックスのEMG STOPがONした場合。 ②EMGをOFF（EMG端子間を開放）した場合。

#### アラームの復帰方法

##### ① アラーム No. 1～9

リセット信号<RES>のON→OFFで復帰します。

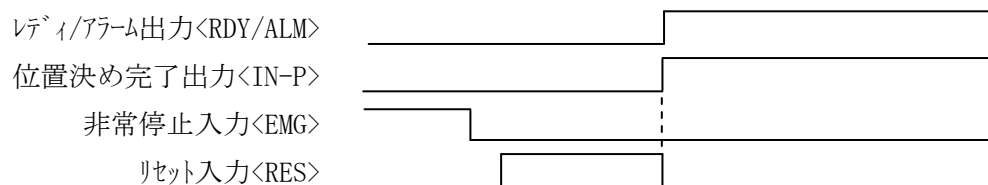
復帰した状態は、位置決め実行前の状態となります。

##### ② アラーム No. 15

非常停止信号を解除し、リセット<RES>のON→OFFで復帰します。

復帰した状態は、電源投入時と同じ状態です。

#### リセットのタイミングチャート





## ■ ■ 6.2 トラブルシューティング ■ ■

### 1. コントローラのアラーム

症状	アラーム No. 1 : 通信エラーが発生する。
対処	<p>パソコンソフト、ジョグボックス (XA-JB) をご使用の場合でエラーが発生する場合は、コントローラ内部エラーです。  <b>弊社へご連絡ください。</b></p> <p>通信プロトコルでご使用の場合は、仕様が合っていないことが考えられますので、通信プロトコル仕様をご確認ください。</p>

症状	アラーム No. 2 : 移動完了時LS ONエラーが発生する。
対処	<p>エンコーダなし (オープンループ) の場合に、位置ずれにより原点LSがONしました。</p> <p>干渉物がないか、アクチュエータの摺動抵抗が大きくなっていないかをご確認ください。</p>

症状	アラーム No. 3 : 原点復帰エラーが発生する。
対処	<p>原点LSがONしないか、ONしたままの状態です。          ジョグボックスかパソコンソフトのI/Oチェックで原点LSの状態をご確認ください。</p> <p>1) 原点LSがONしない場合          ・モータケーブルの断線 ・アクチュエータ内の断線 ・原点LSの故障</p> <p>2) 原点LSがONしたままの場合          ・原点LSの故障 ・コントローラ故障</p>

症状	アラーム No. 4 : 偏差オーバーエラーが発生する。
対処	<p>位置決め動作中に、押付け動作 (ワークに衝突) した場合は、偏差オーバーエラーとなります。          位置データの設定値をご確認ください。</p> <p>また、機械的に干渉しているところはないかをご確認ください。</p>

## 2. 指定した位置へ移動しない。

原因	指定した位置ではなく、他の位置もしくは、原点復帰してしまう場合は位置選択入力と動作指令のタイミングが合っていないと思われます。
対処	位置選択入力と動作指令入力のタイミングをご確認下さい。 4. 8. 3 ポジション運転での位置決め動作のタイミング 4. 9. 2 ダイレクト運転での位置決め動作のタイミングを参照ください。

## 3. 指定の位置に正確に位置決め出来ない。

原因 1	カップリングの接続部分がすべっている可能性があります。
対処	カップリングのセットボルトに緩みがないか確認してください。 → アクチュエータ取り扱い説明書を参照ください。

原因 2	ケーブルが何処かで接触不良を起こしている可能性があります。 (オープンループの場合)
対処	コネクタの接続をやり直したり、ケーブルの屈曲部分を伸縮させてみたりして症状が消えないか試して下さい。

原因 3	コントローラがノイズの影響を受けている可能性があります。
対処	ノイズの発生元から、ノイズを発生しないように処置してください。 接地線の処理を確認してください。 4. 2. 2 (2) を参照ください。

原因 4	動作中止入力<STOP>がONしている。
対処	動作中止入力がONすると、その場で減速停止します。 4. 8. 4 ポジション運転での位置決め動作中止のタイミング 4. 9. 3 ダイレクト運転での位置決め動作中止のタイミングを参照ください。

## 4. まったく動かない。

原因 1	コントローラに電源が入っていますか。IN-P 表示が点灯していますか？
対処	電源の配線、電源電圧、容量を確認してください。 4. 2. 2 (1) を参照ください。

原因 2	モータケーブルが正しく接続されていますか。
対処	モータケーブルの接続を確認してください。 4. 2. 2 (3) モータケーブルの配線 を参照ください。

原因 3	電源投入時、ALM 表示が点灯していませんか？
対処	CODE 表示の内容を確認してください。

原因 4	スタート入力<STB>をONする際、動作中止<STOP>もONしていませんか？
対処	動作中止<STOP>がONしている間は、原点復帰・位置決め動作は実行しません。 4. 7 原点復帰 4. 8. 3 ポジション運転での位置決め動作のタイミング 4. 9. 2 ダイレクト運転での位置決め動作のタイミングを参照ください。

## 5. 音はするが動かない。

原因 1	カップリングの接続部分がすべっている可能性があります。
対処	カップリングのセットボルトに緩みがないか確認してください。 → アクチュエータ取り扱い説明書を参照ください。

原因 2	電源容量不足の可能性あります。
対処	4. 1. 1 コントローラ仕様 電源容量の項を確認してください。

### ■ ■ 6.3 CC-Link通信エラー ■ ■

CC-Link通信に関連するエラーとLEDの点滅状態を示します。

LED	状態	原因
LRUN	消灯	局番の重複
		ボーレート・局番設定が範囲外
		マスタ局がリンクを停止した
		CC-Link専用ケーブルの断線または短絡
LERR	点灯	ボーレート・局番設定が範囲外
		終端抵抗が接続されていない
	点滅	動作中にボーレート・局番設定を変更した

## 7. パラメータ

パラメータは、原点復帰、軸、PG、その他、特殊の5項目から構成されています。  
各項目は、対応するアクチュエータにより適切な値を設定して出荷しております。  
お客様にて、変更される場合は、パソコンソフト（XA-PTC）が必要となります。  
また、「JOG」の欄に○印の項目は、ジョグボックス（XA-JB）でも変更が可能なパラメータです。

### ご注意

パラメータはアクチュエータを制御する上で重要な情報です。  
誤った設定を行うと、十分な性能が発揮できないばかりでなく、アクチュエータ及びコントローラの故障につながりますので、変更にはご注意ください。

### ■ ■ 7.1 パラメータの内容 ■ ■

#### 7.1.1 原点復帰パラメータ

No.	JOG	名称	内 容	初期値
1	○	OFFSET	原点復帰のオフセット移動パルス数	*
2	○	PUSH	原点復帰の押し込みパルス数	*
3	○	VEL	原点復帰の戻り速度 (mm/sec) *1	*
4	○	OFSVEL	原点復帰のオフセット移動速度 (mm/sec) *1	*
5	○	PUSHVEL	原点復帰の押し込み速度 (mm/sec) *1	*

\*印の値は、アクチュエータのタイプによって異なります。

各タイプの設定値は **7.2 アクチュエータ別パラメータ表** を参照ください。

\*1 XA-42R の場合は deg/sec になります。

## 7. 1. 2 軸パラメータ

No.	JOG	名称	内 容	初期値
1	○	STROKE	ストローク長の設定 (mm) *2	*
2	○	LEAD	ネジリードの設定 (mm) *2	*
3	○	PULSE	ネジ一回転当たりのパルス数を設定	*
4	○	AUTO DRIVE	電源投入時、非常停止時、アラーム2発生時の、モータの励磁状態を設定 0：励磁 ON 1：励磁 OFF	0
5	○	JOG VEL1	ジョグの速度を設定 (mm/sec) *1	5
6	○	JOG VEL2	ジョグ高速の速度を設定 (mm/sec) *1	20
7	○	TYPE	アクチュエータの仕様を設定 0：旧型 標準タイプ 1：旧型 Vタイプ 2：XA標準	2

\*印の値は、アクチュエータのタイプによって異なります。

各タイプの設定値は 7. 2 アクチュエータ別パラメータ表 を参照ください。

\*1 XA-42R の場合は deg/sec になります。

\*2 XA-42R の場合は deg になります。

## 7. 1. 3 PGパラメータ

No.	JOG	名称	内 容	初期値
1	○	FUNCTION	エンコーダ機能選択 0：エンコーダ機能なし (オープンループ) 1：エンコーダ機能あり (セミクロスドーループ)	1 *
2	○	ALM	偏差アラームパルス数を設定 設定値は、5～65535 です。	50

\* 標準アクチュエータ (エンコーダなし) を使用の場合：0

エンコーダ付きアクチュエータ (－E) を使用の場合：1

## 7. 1. 4 その他パラメータ

No.	JOG	名称	内 容	初期値
1	—	HOME OUT	(XA-TC1 未使用)	—
2	○	ZONE ENABLE	ゾーン出力の設定 0: 使用しない 1: 範囲内 2: 範囲外	0
3	○	ZONE1	ゾーン出力の範囲を設定 ZONE1 と ZONE2 の間でゾーン出力が ON(OFF) します。( mm ) *2	0
4	○	ZONE2		0
5	○	IN-P WID	位置決め完了幅を設定 (パルス)	4
6	○	HOLD TIME	押付け停止判定時間を設定 ( msec )	250
7	—	POS. TYPE	(XA-TC1 未使用)	—

\*2 XA-42R の場合は deg になります。

## 7. 1. 5 特殊パラメータ

ご注意 特殊パラメータには、システム的な項目が含まれていますので、初期値から変更しないでください。

No.	JOG	名称	内 容	初期値
1	○	PG TIMER	P G チェックタイマー	125
2	○	AUTO HOME	電源投入時、原点復帰自動開始の設定 0 : 無 1 : 有	0
3	○	LS TIMER	L S チェックタイマー	1
4	○	EMG LOGIC	非常停止論理 0 : b 接点 1 : a 接点	0
5	○	ALM1 CLEAR	アラーム 1 自動クリア 0 : 無効 1 : 有効	0
6	—	SOFT LIMIT	(現在未使用)	—

■ ■ 7. 2 アクチュエータ別パラメータ表 ■ ■

名称	内 容	20L	E35L	28L	28H	35L	35H	42L	42H	42D	50L	50H	42R
OFFSET	原点復帰 オフセットパルス数	300	400	150	50	225	75	300	75	35	150	50	45
PUSH	原点復帰 押し込みパルス数	255	255	255	85	255	85	255	65	50	255	255	30
VEL	原点復帰の 戻り速度	15	15	15	15	15	15	15	15	15	15	15	60
OFSVEL	原点復帰 オフセット移動速度	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	45
PUSHVEL	原点復帰 押し込み速度	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
LEAD	ネジリード	2	2	2	6	2	6	2	8	8	4	12	36
PULSE	ネジ一回転 当たりのパルス数	400	400	400	400	400	400	400	400	192	400	400	400



## 8. 資料

### 8. 1 使用コネクタ一覧

- |                            |                                  |                           |
|----------------------------|----------------------------------|---------------------------|
| (1) アクチュエータ・モータリード         | コネクタ：ELR-09V                     | コンタクト：LLM-01T-P1.3E <JST> |
| (2) アクチュエータ・エンコーダリード       | コネクタ：ELR-06V                     | コンタクト：LLM-01T-P1.3E <JST> |
| (3) モータケーブル・コントローラ側        | ハウジング <sup>※</sup> ：51067-1000   | ターミナル：50217-8100 <MOLEX>  |
| (4) モータケーブル・アクチュエータ側       | コネクタ：ELP-09V                     | コンタクト：LLF-01T-P1.3E <JST> |
| (5) エンコーダケーブル・コントローラ側      | ハウジング <sup>※</sup> ：51103-0700   | ターミナル：50351-8100 <MOLEX>  |
| (6) エンコーダケーブル・アクチュエータ側     | コネクタ：ELP-06V                     | コンタクト：LLF-01T-P1.3E <JST> |
| (7) 電源ケーブル                 | ハウジング <sup>※</sup> ：51067-0200   | ターミナル：50217-8100 <MOLEX>  |
| (8) C C - L i n k ケーブルコネクタ | コネクタ：35505-6000-B0M GF <住友 3M>   |                           |
|                            | 分岐コネクタ：35715-L010-B00 AK <住友 3M> |                           |

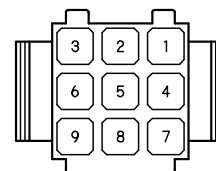
### 8. 2 アクチュエータ側コネクタ 結線図

モータコネクタ

ピンNo.	信号名	XA-20、XA-28 XA-35、XA-42	XA-42D	XA-50 XA-42R
1	モータ +COM	キ(シロ)	クロ(シロ)	クロ(シロ)
2	センサ +24V	チャ	チャ	チャ
3	モータ A	クロ	アカ	オレンジ
4	モータ -A	ミドリ	キ	アオ
5	モータ B	アカ	アオ	アカ
6	モータ -B	アオ	オレンジ	キ
7	センサ OUT	クロ	クロ	クロ
8	センサ 0V	アオ	アオ	アオ
9				

ピンNo.	信号名	XA-E35L
1	モータ +COM	クロ・シロ
2		
3	モータ A	アカ
4	モータ -A	キ
5	モータ B	アオ
6	モータ -B	オレンジ
7	センサ OUT	チャ
8	センサ 0V	オレンジ
9		

コネクタ

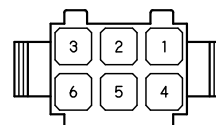


ピン差込側から見た図です。

エンコーダコネクタ

ピンNo.	線色	信号名
1	ミドリ	A相
2	キ	B相
3	アカ	+5V
4	クロ	0V
5	クロ	0V
6	シールド	

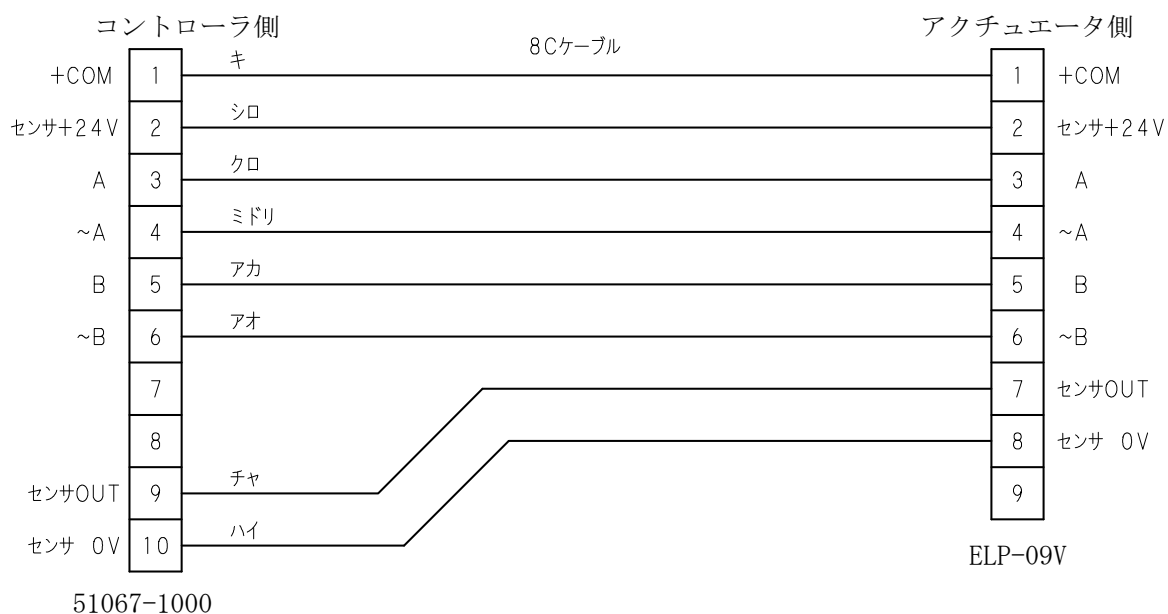
コネクタ



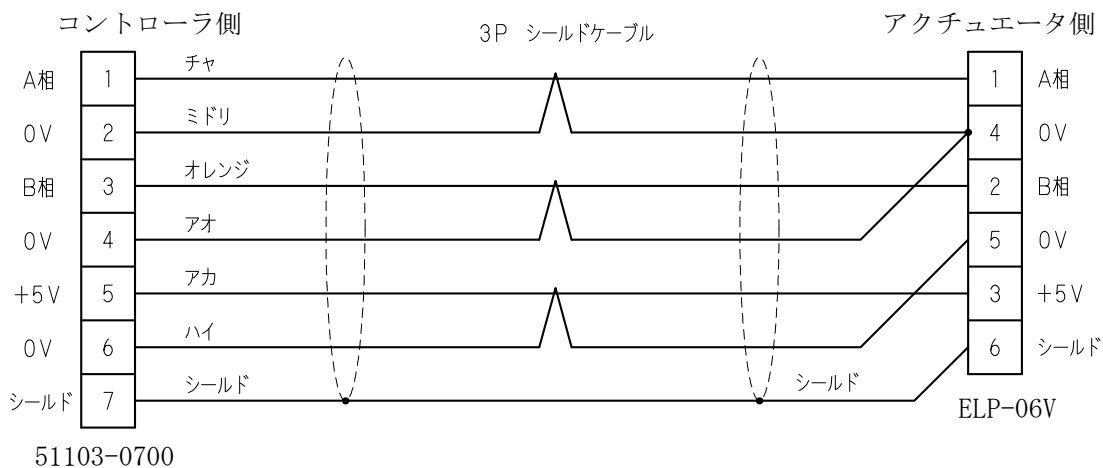
ピン差込側から見た図です。

### ■ ■ 8. 3 ケーブル結線図 ■ ■

(1) モータケーブル VCTF 0.3-8C



(2) エンコーダケーブル

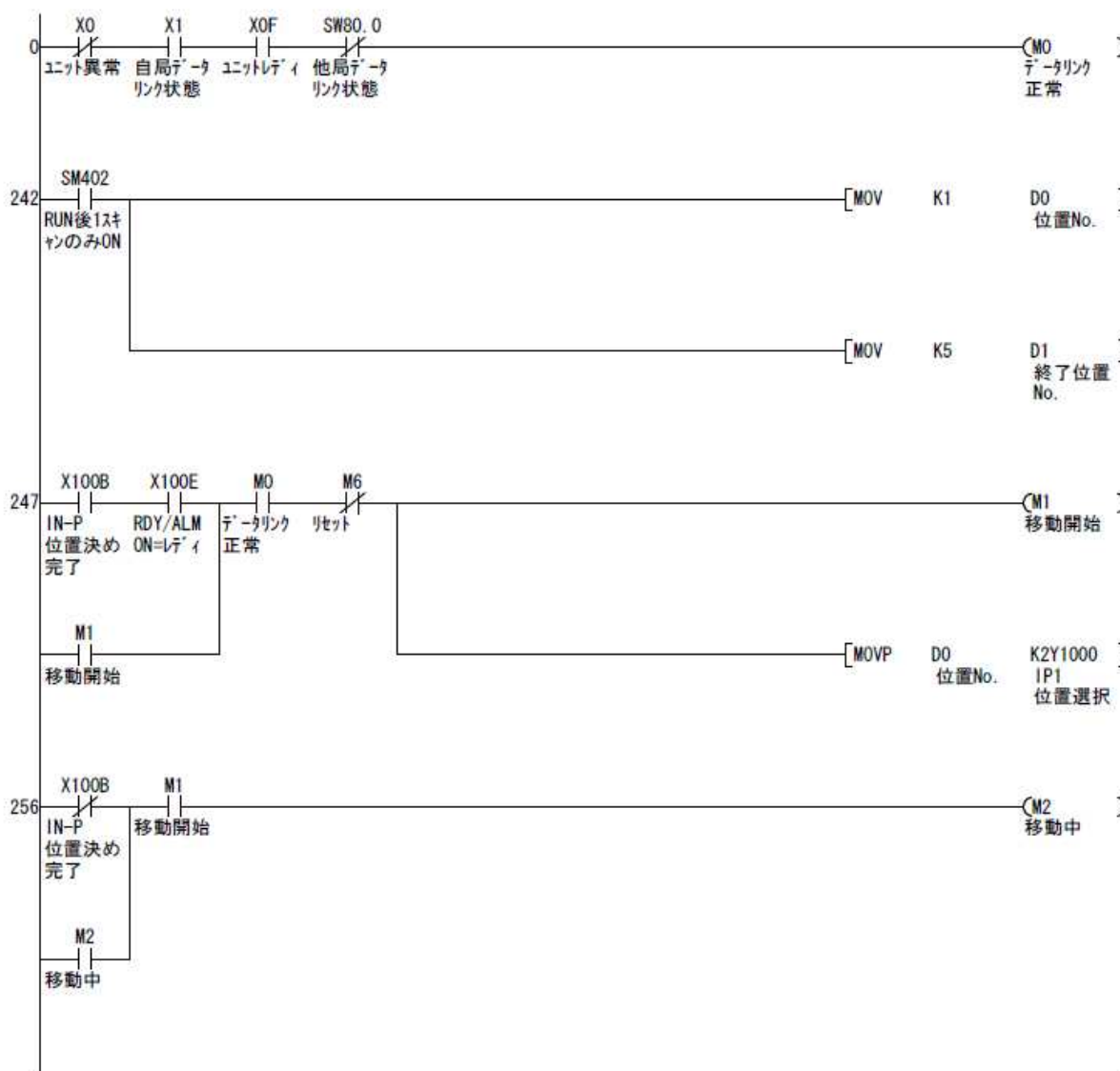


## 9. PLCサンプルプログラム

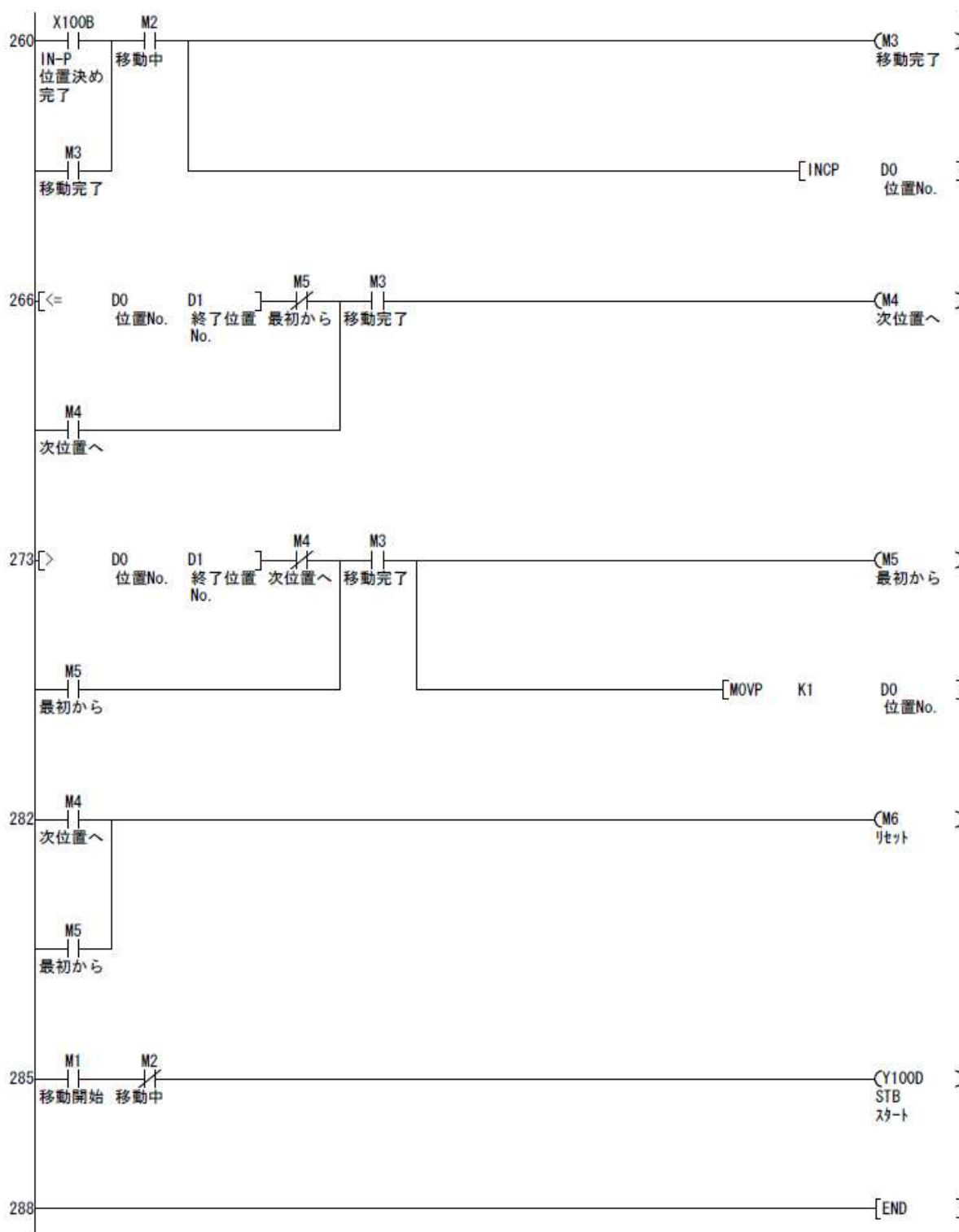
### 9.1 ポジション運転

\*\*\*\*\*  
 \* 注意！ このサンプルプログラムは動作確認用です \*  
 \* 注意！ 実プログラムはマニュアルを参照して作成下さい \*  
 \* PLC：Q02（H） 三菱電機 \*  
 \*\*\*\*\*

\*  
 \* XA-TC1（局番1 リモートデバイス局 占有局数1） \*  
 \* ポジション運転：位置No. 1～5までの繰返し連続移動 \*  
 \*



注) サンプルプログラムはCDに収録されています。  
 GX Developer Version 8.88Sで作成しました。

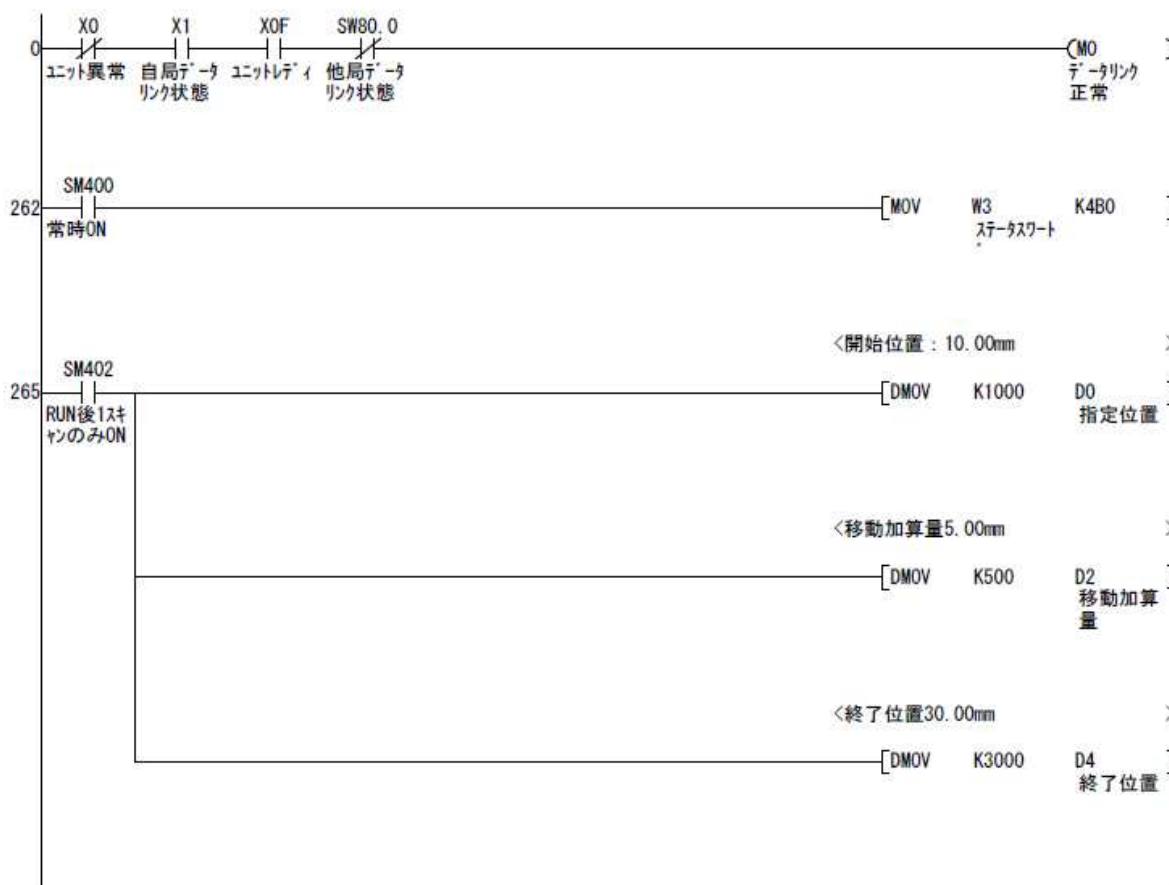


注) サンプルプログラムはCDに収録されています。  
GX Developer Version 8.88Sで作成しました。

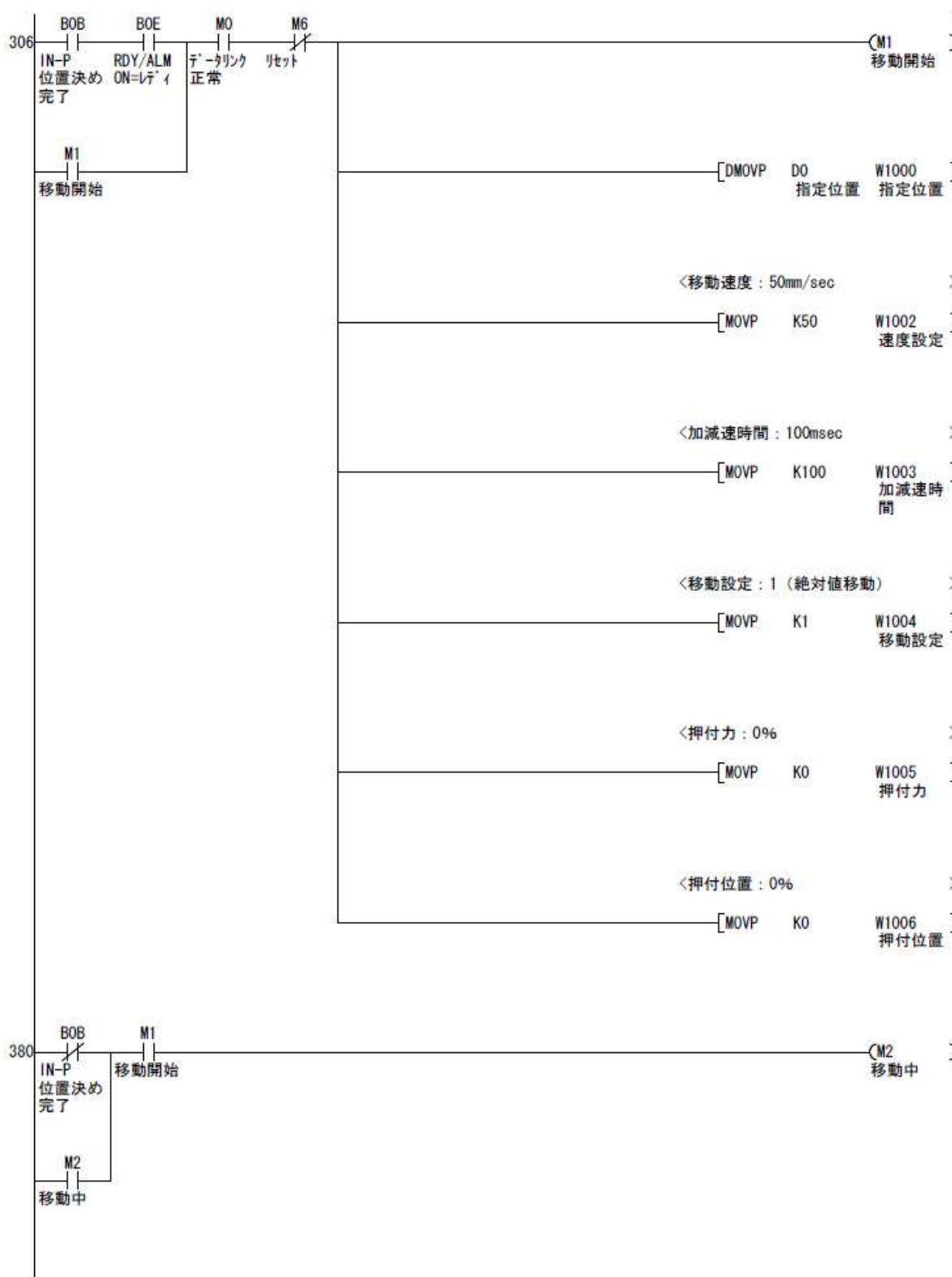
■ ■ 9. 2 ダイレクト運転 ■ ■

\*\*\*\*\*  
 \* 注意！ このサンプルプログラムは動作確認用です \*  
 \* 注意！ 実プログラムはマニュアルを参照して作成下さい \*  
 \* PLC：Q02（H） 三菱電機 \*  
 \*\*\*\*\*

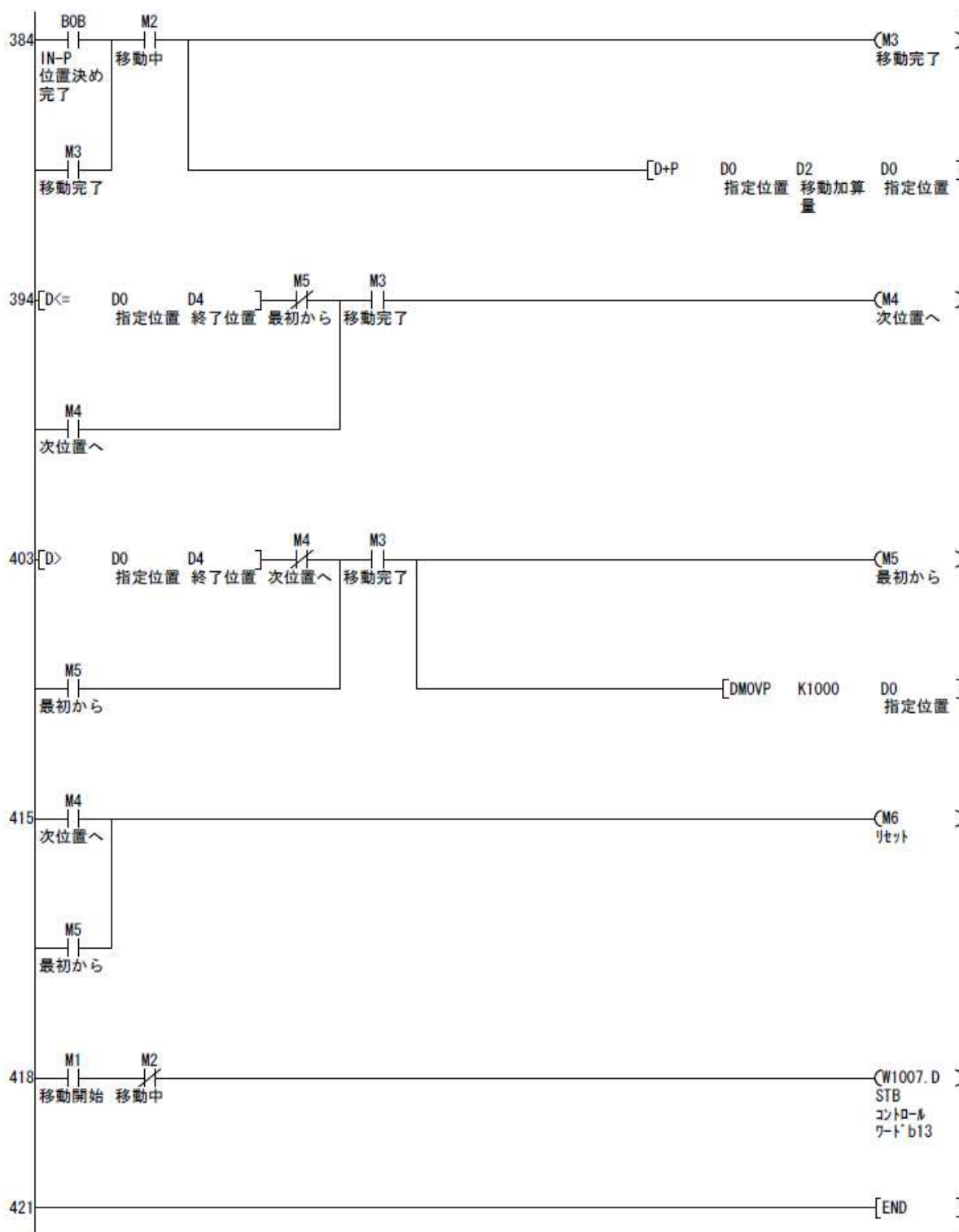
\*  
 \* XA-TC1（局番1 リモートデバイス局 占有局数2） \*  
 \* ダイレクト運転：下記位置の連続繰り返し移動 \*  
 \* 10.00mm→15.00mm→20.00mm→25.00mm→30.00mm \*  
 \*



注) サンプルプログラムはCDに収録されています。  
 GX Developer Version 8.88Sで作成しました。



注) サンプルプログラムはCDに収録されています。  
GX Developer Version 8.88Sで作成しました。



注) サンプルプログラムはCDに収録されています。  
GX Developer Version 8.88Sで作成しました。

## 改版履歴

版	年月日	内 容	変更ページ
1.0	'11/05/12	第1版	
1.1	'12/09/25	XA-42R追加	全ページ
1.2	'13/01/07	非常停止有効のタイミング追加	4-9
1.3	'16/06/21	EMG コネクタ 極性追記	4-9
1.4	'17/10/02	取扱説明書CDの付属を廃止	1-1



## 保 証 範 囲

保 証 期 間	ご購入後 1 年間
---------	-----------

1. この製品は、お買い上げ日より 1 年間保証しております。  
製造上の欠陥による故障につきましては、無償にて修理いたします。  
なお、修理は弊社工場持ち込みにての対応となります。
2. 保証期間内でも下記事項に該当する場合は除外いたします。
  - a 取扱説明書に基づかない不適切な取扱い、または使用による故障
  - b 電氣的、機械的な改造を加えられた時
  - c 運転時間が 2,500 時間を超える場合の部品の消耗
  - d 火災、地震、その他天災地変により生じた故障、損傷
  - e その他、当社の責任とみなされない故障、損傷
3. 本保証は日本国内でのみ有効です。
4. 保証は納入品単体の保証とし、納入品の故障により誘発される損害は保証外とさせていただきます。

## S U S 株式会社

<http://www.sus.co.jp/>

お問合せは、本社 S n e t s 営業までお願い致します。

〒439-0037

静岡県菊川市西方 53

TEL : (0537) 28-8700

製品改良のため、定価・仕様・寸法などの一部を予告なしに変更することがあります。

‘17.10 1.4 版