

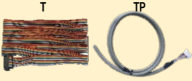









単軸ロボットRS周辺部品のご案内

よくある質問はこちらのURLよりご覧ください。 https://jp.misumi-ec.com/maker/misumi/mech/special/actuator_portal/rs/faq/

コントローラ		C1			P1	C21/C22		
制御方法	説明	サポートソフト (RS-manager)	ハンディターミナル	PLC (NPN/PNP/CC-Link/DeviceNet)	PLC (ハルス列制御)	サポートソフト (RS-manager)	ハンディターミナル	PLC (NPN/PNP/CC-Link/DeviceNet)
オプション品 (追加)	サポートソフト (RS-manager)  オプション記号:S	○	○ ※1	○ ※1	○ ※1	○	○ ※1	○ ※1
	ハンディターミナル  オプション記号:H/D		○ ※2			○ ※2		
	I/Oケーブル  オプション記号:T/TP	コントローラとPLCの接続に必要なケーブルです。			△ (T) NPN/PNPタイプの 場合のみ	○ (TP)		△ (T) NPN/PNPタイプの 場合のみ
お客様に ご用意 いただくもの	DC24V/3A電源 -ロボット用  ESP10-100-24 ESP20-100-24 (DINレール取付) 推奨型式: ESP10-100-24 またはESP20-100-24	ロボットに電気を供給するための電源です。 (C1/P1コントローラ用)	○	○	○	○		
	DC24V/1A電源 -ブレーキ駆動用  ESP10-25-24 ESP20-20-24 (DINレール取付) 推奨型式: ESP10-25-24 またはESP20-20-24	ブレーキ付ロボットのブレーキに電気を供給するための電源です。 (C21/C22コントローラ用)					△ ブレーキ付ロボット 使用の場合のみ	△ ブレーキ付ロボット 使用の場合のみ
	非常停止回路 ※3	緊急時にロボットへの電気供給を遮断し、動作を停止させます。	○	○	○	○	○	○
	主電源遮断装置 ※4 (ブレーカ)	ロボット不使用時に、コントローラへの電気供給を遮断する装置です。	○	○	○	○	○	○
	サージアブソーバ  推奨型式: LT-C32G801W ※5	雷などのサージ電圧からロボットやコントローラを保護する部品です。					○	○
	ノイズフィルタ  推奨型式: EXRS-NF1	電源ラインから侵入するノイズによる誤動作事故を防止するための装置です。					○ ※6	○ ※6
	電源プラグ  参考型式: 3M-■ ※7	コンセントから電気を供給するための部品です	○	○	○	○	○	○
	汎用単芯電線  参考型式: VAKIV-0.5-□-■ ※7	コントローラに外部電源からの電気を供給するための部品です。	○	○	○	○	○	○
圧着端子(Y型)  参考型式: MTRNF1.25-■-□ ※7	配線に便利な部品です。	○	○	○	○	○	○	

○: 必須 △: 使用ロボットにより必要

※1: サポートソフトRS-managerは、初期設定やトラブルシューティングに必要となります。制御方法にかかわらず、RS初回購入時には必ずご購入ください。

※2: ハンディターミナルをロボット可動エリア内で使用する場合、デッドマンスイッチ付(オプション記号:D)をご選択ください

※3: 型番の推奨はございませんが、法令に準拠しお客様が要求する安全カテゴリに対応した外部非常停止回路を必ず構築してください。

※4: 型番の推奨はございませんが、耐電流4A以上のブレーカをご用意いただくことより安全にご使用頂けます。

※5: 双信電機株式会社製LT-C12G801WSと同じ製品となります

※6: RS購入時に「F1:ノイズフィルタあり」を選ぶとお安くご購入いただけます。

※7: 長さや色を選べる商品です。■には長さ、□には色をそれぞれお選びください。